SIEMENS

SINUMERIK 840D sl/ 840Di sl SINAMICS S120

1 Notions de base

2 Liste des alarmes

3 Liste des numéros d'actions

4 Réactions du système

A Annexe

Manuel de diagnostic

Valable pour

Commande

SINUMERIK 840D sl/ 840DE sl
SINUMERIK 840Di sl/ 840DiE sl

Logiciels	*Version*
Logiciel système NCU pour 840D sl/ 840DE sl	2.6
Logiciel système pour 840Di sl/ 840DiE sl	1.4

Entraînement
SINAMICS S120

03/2009

Documentation SINUMERIK®

Récapitulatif des éditions

Les éditions mentionnées ci-dessous ont paru avant la présente édition.

La colonne "Observations" comporte des lettres majuscules caractérisant la nature des éditions parues jusqu'ici.

Signification des lettres :

A .... Nouvelle documentation

B .... Réimpression inchangée portant le nouveau numéro de référence.

C .... Version modifiée avec nouvelle date de publication

Edition	N° de référence	Observations
03/2006	6FC5398-6BP10-1DA0	**C**
11/2006	6FC5398-6BP10-2DA0	**C**
01/2008	6FC5398-6BP10-3DA0	**C**
03/2009	6FC5398-6BP10-4DA0	**C**

Marques
Toutes les désignations repérées par ® sont des marques déposées de Siemens AG. Les autres désignations dans cet imprimé peuvent être des marques dont l'utilisation par des tiers à leurs propres fins peut enfreindre les droits de leurs propriétaires respectifs.

Exclusion de responsabilité
Nous avons vérifié la conformité du contenu du présent document avec le matériel et le logiciel qui y sont décrits. Or des divergences n'étant pas exclues, nous ne pouvons pas nous porter garants pour la conformité intégrale. Le contenu de cette documentation est cependant contrôlé régulièrement et les corrections nécessaires sont intégrées aux éditions ultérieures.

Copyright © Siemens AG 2009.
N° de référence 6FC5398-6BP10-4DA0

Sous réserve de modifications techniques

Avant-propos

Structure de la documentation

La documentation SINUMERIK comporte 3 volets :

- Documentation générale
- Documentation utilisateur
- Documentation constructeur / S.A.V.

Le lien http://www.siemens.com/motioncontrol/docu fournit des informations sur les thèmes suivants :

- Ordering documentation
  Vous trouverez ici un aperçu actuel de la documentation disponible.
- Download documentation
  Liens permettant de télécharger des fichiers à partir de Service & Support.
- (Online) research in the documentation
  Informations sur DOConCD et accès direct aux documents dans DOConWEB.
- Compiling documentation individually (compilation de documentation sur la base des contenus Siemens) avec "My Documentation Manager" (MDM), voir http://www.siemens.com/mdm
  L'application My Documentation Manager vous offre toute une gamme de fonctionnalités pour la création de votre propre documentation machine.
- Training et FAQs
  Vous trouverez des informations sur les offres de formation et sur la FAQ (foire aux questions) en navigant dans le site.

Destinataires

La présente documentation s'adresse aux concepteurs, aux utilisateurs de machines-outils ainsi qu'aux personnels de mise en service et de maintenance.

Utilité

Ce Manuel de diagnostic permet au groupe cible d'interpréter correctement les messages d'erreur et d'agir en conséquence.

Il offre au groupe cible une vue d'ensemble des différents diagnostics possibles et des outils de diagnostic existants.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Version standard

L'étendue des fonctionnalités décrites dans le présent Manuel de diagnostic peut différer de l'étendue des fonctionnalités du système d'entraînement livré. Les options complémentaires ou modifications apportées par le constructeur de la machine-outil sont documentées par celui-ci.

La commande numérique peut posséder des fonctions qui dépassent le cadre de la présente description. Le client ne peut toutefois pas faire valoir de droit en liaison avec ces fonctions, que ce soit dans le cas de matériels neufs ou dans le cadre d'interventions du service après-vente.

Pour des raisons de clarté, la présente documentation ne contient pas toutes les informations de détail relatives à toutes les variantes du produit ; elle ne peut pas non plus tenir compte de tous les cas d'installation, d'exploitation et de maintenance.

Support technique

Pour toutes vos questions techniques, adressez-vous au service d'assistance téléphonique :

	Europe/Afrique
Téléphone	+49 180 5050 222
Télécopie	+49 180 5050 223
0,14 €/minute depuis le réseau téléphonique fixe allemand, les tarifs de téléphonie mobile peuvent être différents.	
Internet	http://www.siemens.com/automation/support-request

	Amérique
Téléphone	+1 423 262 2522
Télécopie	+1 423 262 2200
Courrier électronique	mailto:techsupport.sea@siemens.com

	Asie/Pacifique
Téléphone	+86 1064 757575
Télécopie	+86 1064 747474
Courrier électronique	mailto:support.asia.automation@siemens.com

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Questions concernant la documentation

Pour toute autre demande (suggestion, correction) concernant la documentation, envoyez une télécopie ou un courriel aux adresses suivantes :

Télécopie	+49 9131 98 2176
Courrier électronique	mailto:docu.motioncontrol@siemens.com

Formulaire fax : voir en fin du présent imprimé

Adresse Internet SINUMERIK

http://www.siemens.com/sinumerik

Remarque

Pour tout conseil technique, vous trouverez sur Internet les coordonnées téléphoniques pour votre région : http://www.automation.siemens.com/partner

Carte CompactFlash pour utilisateur

- La commande numérique SINUMERIK accepte les systèmes de fichiers FAT16 et FAT32 pour cartes CompactFlash. Pour utiliser une carte mémoire d'un autre appareil ou garantir la compatibilité de la carte mémoire avec SINUMERIK, il peut être nécessaire de formater la carte mémoire. Le formatage de la carte mémoire supprime toutefois irrémédiablement toutes les données enregistrées sur cette dernière.
- Le retrait de la carte mémoire durant la lecture de cette dernière peut endommager la carte mémoire et SINUMERIK, de même que les données enregistrées sur la carte mémoire.
- Si une carte de mémoire ne peut pas être utilisée avec SINUMERIK, il s'agit probablement d'une carte qui n'est pas formatée pour la commande (par ex. : système de fichiers Linux Ext3), d'une carte avec un système de fichiers défectueux ou d'un type de carte de mémoire incorrect.
- Enficher délicatement la carte mémoire dans le bon sens à l'emplacement prévu à cet effet (tenir compte des indications telles que flèches, etc.). Une bonne manipulation évite d'endommager la carte mémoire ou l'appareil.
- Employer exclusivement des cartes mémoire autorisées par Siemens pour une utilisation avec SINUMERIK. SINUMERIK satisfait aux normes industrielles générales en matière de cartes mémoire. Il est néanmoins possible que les cartes mémoire de certains constructeurs ne fonctionnent pas parfaitement dans cet appareil ou ne soient pas entièrement compatibles avec ce dernier (se reporter aux informations fournies par le constructeur ou le distributeur des cartes mémoire).
- La carte mémoire recommandée pour SINUMERIK est la carte CompactFlash de SanDisk "CompactFlash® 5000 Industrial Grade" (n° de référence 6FC5313-5AG00-0AA0).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Consignes de sécurité

Ce manuel donne des consignes que vous devez respecter pour votre propre sécurité ainsi que pour éviter des dommages matériels. Les avertissements ayant trait à la sécurité des personnes sont mis en évidence par un triangle de danger, ceux qui ne concernent que les dommages matériels ne sont pas accompagnés du triangle de danger. Suivant le niveau de mise en danger, les instructions d'avertissement sont représentées par ordre décroissant de la manière suivante.

Danger

signifie que la non-application des mesures de sécurité appropriées a des conséquences mortelles ou entraîne des lésions corporelles graves.

t

Attention

signifie que la non-application des mesures de sécurité appropriées peut entraîner la mort ou des blessures graves.

Prudence

accompagné d'un triangle de danger, signifie que la non-application des mesures de sécurité appropriées peut entraîner des blessures légères.

Prudence

non accompagné d'un triangle de danger, signifie que la non-application des mesures de sécurité appropriées peut entraîner un dommage matériel**.**

Important

signifie qu'un événement ou un état indésirable peut survenir si l'avertissement correspondant n'est pas respecté.

En présence de plusieurs niveaux de mise en danger, l'avertissement avec le niveau le plus élevé est toujours utilisé. Lorsqu'un avertissement accompagné d'un triangle de danger prévient de dommages corporels, cet avertissement peut aussi inclure une partie prévenant de dangers matériels en supplément.

Personnel qualifié

L'installation et l'exploitation de l'appareil / du système concerné ne sont autorisées qu'en liaison avec la présente documentation. La mise en service et l'exploitation d'un appareil/système ne doivent être effectuées que par des personnes qualifiées. Au sens des consignes de sécurité figurant dans cette documentation, on entend par personnel qualifié les personnes possédant l'habilitation de mettre en service, de mettre à la terre et de baliser des appareils, des systèmes et des circuits électriques conformément aux normes de sécurité.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Sommaire

1 Notions de base 1-9
1.1 Objet du manuel 1-9
1.2 Structure des descriptions d'alarme 1-9
1.3 Plages de numéros des alarmes 1-11
1.4 Liste des alarmes provoquées par des erreurs système 1-14

2 Liste des alarmes 2-15
2.1 Alarmes NCK 2-15
2.2 Alarmes HMI 2-566
2.3 Alarmes SINAMICS 2-641
2.4 Alarmes d'entraînement 2-1022
2.5 Alarmes AP 2-1032

3 Liste des numéros d'actions 3-1055

4 Réactions du système 4-1071
4.1 Réactions du système aux alarmes SINUMERIK 4-1071
4.2 Critères d'annulation des alarmes 4-1074
4.3 Réactions du système aux alarmes SINAMICS 4-1075

A Annexe A-1079
A.1 Abréviations A-1079

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Notions de base 1

1.1 Objet du manuel

La présente description doit être considérée comme un manuel de référence qui permet à l'opérateur de la machine-outil :

- d'évaluer correctement les situations exceptionnelles pouvant se présenter en cours de fonctionnement,
- de savoir comment la machine-outil réagira par rapport à cette situation exceptionnelle,
- d'utiliser les possibilités de poursuite de l'usinage après la situation exceptionnelle,
- d'avoir des indications concernant des documents complémentaires.

Contenu

Cette description présente les alarmes/signalisations du noyau CN.

Pour les situations exceptionnelles en liaison avec l'automate programmable intégré, suivre les renvois à la bibliographie du système SIMATIC S7-300.

Dans chaque chapitre, les numéros d'alarmes sont classés par ordre chronologique croissant. La succession des numéros est discontinue.

1.2 Structure des descriptions d'alarme

La description se rapportant à chaque alarme se divise en 4 catégories :

- Explication
- Réaction
- Remède
- Poursuite du programme

Vous trouverez des explications détaillées concernant la catégorie "Réaction" au chapitre : "Réactions du système aux alarmes".

Vous trouverez des explications détaillées concernant la catégorie "Poursuite du programme" au chapitre : "Critères d'annulation des alarmes".

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Structure des alarmes SINAMICS pour la plage de numéros 200 000 - 299 999

Chaque alarme (défaut au avertissement), composée d'un numéro, d'une indication de lieu (optionnelle) et d'un texte, est complétée par des informations correspondant aux catégories suivantes :

- Réaction
- Acquittement
- Cause
- Remède

Remarque

Dans l'affichage des alarmes, l'<indication de lieu> est remplacée par l'un des éléments suivants :

- nom de l'axe et numéro de l'entraînement, ou
- numéro de bus et d'esclave de la composante PROFIBUS-DP concernée.

Vous trouverez des explications détaillées concernant la catégorie "Réaction"/"Acquittement"
au chapitre : "Réactions du système aux alarmes SINAMICS".

"Cause" :

La valeur correspondant à la cause de l'alarme / de l'avertissement est le plus souvent fournie sous forme de texte.

Liste d'actions

Les actions indiquées dans les textes des alarmes ("Action %---") sont expliquées dans le chapitre : "Liste des numéros d'actions".

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

1.3 Plages de numéros des alarmes

Alarmes NCK (noyau CN)

T : Tableau 1-1 Plages de numéros des alarmes

000 000 - 009 999	Alarmes générales
010 000 - 019 999	Alarmes de canal
020 000 - 029 999	Alarmes d'axe / de broche
060 000 - 064 999	Alarmes de cycle SIEMENS
065 000 - 069 999	Alarmes de cycle utilisateur
070 000 - 079 999	Cycles de compilation constructeur et OEM

Alarmes/messages IHM

T : Tableau 1-2 Plages de numéros des alarmes, suite

100 000 - 100 999	Système de base
101 000 - 101 999	Diagnostic
102 000 - 102 999	Services
103 000 - 103 999	Machine
104 000 - 104 999	Paramètres
105 000 - 105 999	Programmation
106 000 - 106 999	Réserve
107 000 - 107 999	OEM
108 000 -108 999	HiGraph
109 000 - 109 999	Systèmes décentralisés (M vers N)
110 000 - 110 999	Cycles
113 000 - 113 999	Compléter l'interface utilisateur (HMI-Embedded)
114 000 - 114 999	HT 6
119 000 - 119 999	OEM
120 000 - 129 999	HMI Advanced
130 000 - 139 999	OEM
142 000 - 142 099	Télédiagnostic, RCS Host/Viewer
149 000 - 149 999	ePS

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Alarmes SINAMICS (défauts/avertissements)

T : Tableau 1-3 Plages de numéros des messages, suite

201 000 - 203 999	Control Unit, régulation
204 000 - 204 999	Réservé
205 000 -205 999	Partie puissance
206 000 - 206 999	Alimentation
207 000 - 207 999	Entraînements
208 000 - 208 999	Carte optionnelle
209 000 - 212 999	Réservé
213 001 - 213 002	Licences
230 000 - 230 999	Composant DRIVE-CLiQ, partie puissance
231 000 - 231 999	Composant DRIVE-CLiQ, capteur 1
232 000 - 232 999	Composant DRIVE-CLiQ, capteur 2
233 000 - 233 999	Composant DRIVE-CLiQ, capteur 3
234 000 - 234 999	Réservé
235 000 - 235 999	Terminal Module 31 (TM31)
236 000 - 236 999	Réservé
240 000 - 240 999	Extension contrôleur (NX32)
241 000 - 248 999	Réservé
249 000 - 249 999	SINAMICS GM/SM/GL
250 000 - 250 499	Communication Board (COMM BOARD)
250 500 - 259 999	Réservé

Alarmes d'entraînement

T : Tableau 1-4 Plages de numéros des messages, suite

300 000 - 399 999	Alarmes d'entraînement générales

Alarmes/messages AP

T : Tableau 1-5 Plages de numéros des alarmes, suite

400 000 - 499 999	Alarmes AP générales
500 000 - 599 999	Alarmes de canal 2)
600 000 - 699 999	Alarmes d'axe / de broche 2)
700 000 - 799 999	Domaine utilisateur 2)
800 000 - 899 999	Séquences/graphes 2)
(810 001 - 810 009	Messages d'erreurs système de l'AP 1)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

1) Pour de plus amples informations, utiliser la fonction de diagnostic (tampon de diagnostic) SIMATIC STEP 7.

2) Les alarmes de l'AP comprises dans la plage entre 500 000 - 899 999 sont configurées et décrites par le constructeur de la machine.

Bibliographie

Renvoi aux documents suivants :

Description fonctionnelle Fonctions de base, manuels : A2, A3, B1, B2, D1, F1, G2, H2, K1, K2, N2, P1, P3, R1, S1, V1, W1, Z1

Description fonctionnelle Fonctions d'extension, manuels : A4, B3, B4, F3, H1, K3, K5, M1. M5, N3, N4, P2, P5, R2, S3, S7, T1, W3, W4, Z2

Description fonctionnelle Fonctions spéciales, manuels : F2, G1, G3, K6, M3, S9, T3, TE01, TE02, TE1, TE3, TE4, TE6, TE7, TE8, TE9, V2, W5, W6, Z3

Description fonctionnelle Safety Integrated

Manuel d'utilisation POSMO SI/CD/CA

Manuel d'utilisation HMI sl Tournage

Manuel d'utilisation HMI sl Fraisage

Manuel d'utilisation HMI sl Universal

Manuel d'utilisation HMI Advanced

Manuel d'utilisation HMI-Embedded

Description des fonctions Module HLA

Manuel de mise en service Mise en service CNC : NCK, AP, entraînement

Manuel de mise en service Mise en service CNC : ShopMill

Manuel de mise en service Mise en service CNC : ShopTurn

Manuel de mise en service Mise en service du logiciel de base et de HMI sl, manuels : IM9, TX2, IM7

Manuel de mise en service Mise en service du logiciel de base et de HMI Advanced, manuels : IM4, BE1, TX2, IM8

Manuel de mise en service Mise en service du logiciel de base et de HMI Embedded, manuels : IM2, BE1, TX2, IM7

Description fonctionnelle Gestion d'outils

Description des fonctions - Dialectes ISO pour SINUMERIK

Description des fonctions Synchronisations

Manuel de programmation Notions complémentaires

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

1.4 Liste des alarmes provoquées par des erreurs système

Erreurs système

Les alarmes suivantes signalent des erreurs système :

1000	1005	1013	1017
1001	1010	1014	1018
1002	1011	1015	1019
1003	1012	1016	1160

Ces erreurs système ne feront pas l'objet d'une description plus détaillée. Si une telle erreur devait apparaître au niveau de votre système, veuillez contacter l'assistance téléphonique en précisant les informations suivantes :

- le numéro de l'alarme,
- le texte de l'alarme et
- le numéro d'erreur système interne qui y figure.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Liste des alarmes 2

2.1 Alarmes NCK

0 Aucune (autre) alarme présente

Description: Lorsque la communication (service de variables) demande plus d'alarmes qu'il n'y en a actuellement dans la liste d'alarmes, alors cette alarme est communiquée comme reconnaissance de fin de liste.

Réaction: Absence de réaction d'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Interne

1030 Défaut système dans carte Link Code défaut %1 Type défaut %2

Paramètres: %1 = Nombre hexadécimal, erreur Link
%2 = Nombre hexadécimal, type erreur Link

Description: Cette alarme n'est pas due à une erreur de l'utilisateur. Une erreur interne est survenue dans le logiciel de la carte Link. A des fins de débogage, deux paramètres sont fournis avec cette erreur ; ils donnent des informations sur l'origine et la localisation de l'erreur.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Relever le message d'erreur et s'adresser à Siemens AG A&D MC, assistance téléphonique (Tél./Fax : voir alarme 1000)

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

1031 Carte Link délivre une erreur non spécifiée %1 NCU %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Nombre hexadécimal état non specifié dans stateOfLinkModules
%2 = Nombre NCU
%3 = Ordre de la carte Link au NCK
%4 = Etat Link

Description: Cette alarme n'est pas due à une erreur de l'utilisateur.
- 1. Cas NCU== 0 -> aucun paramètre différent de zéro n'a été trouvé
- 2. Cas NCU différent de ZERO -> une erreur a été détectée dans la liaison avec cette NCU et la commande numérique ne sait pas l'exploiter. L'erreur est donnée sous la forme d'un nombre. Il est possible que la carte Link de mise en réseau avec la NCU contienne un logiciel plus actuel que la commande numérique.
Les autres paramètres servent à localiser l'erreur dans le logiciel de la carte LINK/CN.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Relever le message d'erreur et s'adresser à Siemens AG A&D MC, assistance téléphonique (Tél./Fax : voir alarme 1000)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

1100 Microprogramme non valable

Description: Memory Card non en place ou logiciel sur Memory Card non valable (licence).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Relever le message d'erreur et s'adresser à Siemens AG A&D MC, assistance téléphonique (Tél./Fax : voir alarme 1000)

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

2000 Surveillance signe de vie AP

Description: L'AP doit donner un signe de vie dans un laps de temps défini (PM 10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT). En l'absence de celui-ci, l'alarme est déclenchée.
Le signe de vie est une valeur de compteur sur l'interface interne CN/AP, qui est incrémentée par l'AP avec l'alarme déclenchée en l'absence de signe de vie dans la période de scrutation de 10 ms. Le NCK vérifie également de façon cyclique si la valeur indiquée par le compteur a été modifiée.

Réaction: CN pas prête.
Réaction d'alarme locale.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les bases de temps de surveillance dans PM 10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT (valeur approximative : 100 ms).
Identifier et éliminer la cause de l'erreur dans l'AP. (Analyse de la pile USTACK. Il n'y a pas d'entrée dans USTACK quand la réaction de la surveillance n'a pas été provoquée par un arrêt de l'AP mais par une boucle dans le programme utilisateur.)

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

2001 L'AP n'a pas démarré

Description: L'AP doit donner au moins un signe de vie dans le laps de temps défini dans le PM 10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT (réglage par défaut : 1 s).

Réaction: CN pas prête.
Réaction d'alarme locale.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le temps de cycle de surveillance dans le PM 10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT et l'adapter au premier cycle OB1.
- Rechercher l'origine de l'erreur dans l'AP et l'éliminer (boucle ou arrêt dans le programme utilisateur).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

2100 Seuil avertissement pile NCK atteint

Description: La surveillance de la tension minimale de la pile de NCK a atteint le seuil d'avertissement. Celui-ci est à 2,7 - 2,9 V (tension nominale de la pile : 3,0 -3,1 V pour 950 mAh).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Remplacer la pile dans les 6 semaines. Le seuil d'alarme de 2,4 - 2,6 V peut être atteint quand les RAM à sauvegarder ont une consommation de courant élevée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

2101 Alarme pile NCK

Description: La surveillance de la tension minimale (2,4 - 2,6 V) de la pile de NCK a réagi pendant la surveillance cyclique.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: On ne perd aucune donnée quand on remplace la pile du NCK sans interrompre l'alimentation. La production peut continuer sans que d'autres mesures soient nécessaires. (Un condensateur tampon sur le NCK maintient la tension d'alimentation pendant au moins 30 min. - Par conséquent, un changement de la pile peut intervenir pendant ce laps de temps même si l'AP est hors tension).
Dans la Sinumerik, les deux pièces d'une NCU éventuellement sujettes à usure (ventilateur et pile) sont réunies dans un module commun, facile d'accès et simple à remplacer.
Si la pile est déposée en cours de fonctionnement, le module est isolé de l'arrivée d'air par le filtre. Par conséquent, n'effectuer le remplacement de la pile en cours de fonctionnement que si cela est absolument indispensable pour des raisons techniques de production.
S'il n'est pas possible de procéder à un remplacement suffisamment rapide de la pile, utiliser un second module ventilateur/pile qui sera enfiché sur la NCU pour la durée du remplacement.
Rappelons dans ce contexte la fonction de sécurité inhérente à la '840D sl' qui, en cas de dysfonctionnement ou d'absence du ventilateur, effectue une coupure automatique pour éviter l'endommagement thermique de la NCU (se reporter au manuel de l'appareil : Chapitre Module double ventilateur/pile).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

2102 Alarme pile NCK

Description: La surveillance de la tension minimale (2,4 - 2,6 V) de la pile de NCK a réagi pendant le démarrage du système.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Extraire le tiroir portant la pile / le ventilateur sur le module CN et remplacer la pile (type : pile au lithium avec conducteur de raccordement, taille 1/2 AA, 850 mAh, mini. 3,2 V).
Le système doit ensuite être réinitialisé car, du fait de la tension d'alimentation trop faible pendant la dernière coupure, il peut y avoir eu perte de données dans la mémoire RAM sauvegardée (procédure, voir manuel de mise en service, chap. 2.2).
Les données suivantes peuvent avoir été mutilées ou totalement perdues :
- paramètres machine CN
- paramètres machine entraînements
- données optionnelles
- données de réglage
- variables utilisateur
- sous-programmes globaux
- cycles et macros,
- paramètres machine AP
- programme principal AP
- programme utilisateur AP et
- toutes données utilisateur AP

Les données utilisateur en NCK et dans l'AP qui ont été modifiées par le processus de fabrication en cours depuis la dernière sauvegarde des données (par exemple paramètres d'outils et de pièce) doivent être adaptées manuellement à l'état actuel de la machine !

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

2110 Alarme température NCK

Description: Le capteur de température a atteint le seuil de réponse de 60 degrés C +/- 2,5 degrés C.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Un abaissement de température de 7 degrés C est nécessaire pour la réinitialisation du capteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

2120 Alarme ventilateur NCK, type %1

Description: Le ventilateur comporte un moteur à courant continu de 26 V avec un commutateur électronique (vitesse de rotation assignée : environ 8700 tr/mn). Le signal du commutateur est exploité pour la surveillance de la vitesse de rotation ; seuil de réponse : < 7500 tr/mn.
Dans le cas des modules Solutionline, le module peut être déconnecté de force en présence d'un dysfonctionnement du ventilateur pour éviter un endommagement thermique (se reporter au manuel de l'appareil : Chapitre Module double ventilateur/pile. C'est le cas si l'alarme du ventilateur est de type 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Remplacer le tiroir contenant le ventilateur et la pile NCK.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

2130 Sous-tension capteurs 5V/24V ou convertisseurs N/A 15V

Description: L'alimentation des capteurs (5V/24V) ou des convertisseurs N/A (+/-15V) présente une défaillance.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Référencer à nouveau les axes de ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Rechercher un éventuel court-circuit au niveau des capteurs et de leur câblage (débrancher le câble ; ce défaut doit alors disparaître). Contrôler l'alimentation.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

2140 La position courante du commutateur de maintenance force l'effacement de la SRAM (effacement général actif) à la remise sous tension suivante

Description: Le commutateur d'initialisation se trouve actuellement sur effacement général. Il s'ensuit que, lors de la réinitialisation suivante de la carte, la SRAM de la carte est effacée. Ce faisant, la mémoire des données CN est perdue.

Réaction: CN pas prête.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Remettre le commutateur d'initialisation à 0.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

2190 Carte HW pour la communication avec l'appareil de numérisation inexistant

Description: La fonction de numérisation a été affectée à un canal par l'intermédiaire du PM $MN_ASSIGN_DIGITIZE_TO_CHAN et est ainsi activée. La fonction nécessite une carte matérielle (carte RS422 enfichée dans NCU) pour la communication avec l'appareil de numérisation. Cette carte n'a pas été reconnue lors du lancement.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Enficher la carte de communication ou supprimer l'affectation au canal.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

2192 Carte NCU-Link inexistante, PM %1 remis à zéro

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: La fonction de mise en réseau Link des NCU devrait être activée alors que les équipements matériels requis sont incomplets. Le PM a été remis à zéro (désactivé). Cette erreur apparaît uniquement avec un système Link-NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Installer la carte et réactiver la fonction (PM).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

2193 Pour axe link %1 'Safety Integrated' n'est pas disponible

Paramètres: %1 = indice d'axe machine

Description: La fonction "Safety Integrated" n'est pas disponible pour un axe link. Cette erreur apparaît uniquement avec un système Link-NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Utiliser la fonction "Safety Integrated" uniquement pour les axes locaux.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

2194 Axe link actif et $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE != 3

Description: Il faut répartir au moins un axe via Link NCU et le paramètre machine doit être $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE = 3. Cette erreur apparaît uniquement avec une mise en réseau Link des NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Régler $MN_SERVO_FIFO_SIZE = 3.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

2195 [Canal %1:] Axe %2 Poinçonnage/grignotage rapide par link impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: On a tenté d'activer un poinçonnage ou grignotage rapide pour un axe pour lequel la programmation se trouve sur une autre NCU que l'entraînement lui-même.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Le poinçonnage ou grignotage rapide est assisté uniquement sur une NCU.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

2196 Axe link actif et PM18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE != %1

Paramètres: %1 = valeur nécessaire dans PM18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE

Description: Cette erreur apparaît uniquement dans le cas d'un système de mise en réseau Link des NCU.
- Causes d'erreur possibles :
- Il doit y avoir au moins un axe à distribuer via NCU-Link et le PM 18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE doit être == 3 ou 4.
- La fréquence d'interpolation de cette NCU est supérieure à la fréquence de communication Link, le PM 18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE doit alors être réglé à la valeur suggérée par l'alarme.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Régler le PM18720 $MN_MM_SERVO_FIFO_SIZE à la valeur suggérée par l'alarme.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

2200 [Canal %1:] Le grignotage et le poinçonnage rapides ne sont pas possibles dans plusieurs canaux à la fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Une tentative d'activation d'un grignotage ou d'un poinçonnage rapides a été faite dans un canal, alors que l'un ou l'autre est déjà activé dans un autre canal. Il est possible d'activer simultanément le grignotage et le poinçonnage rapides mais uniquement dans un même canal.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Le grignotage et le poinçonnage rapides ne sont possibles que dans un seul canal à la fois.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

2900 Redémarrage effectué avec retard

Description: L'alarme signale un redémarrage retardé.
Cette alarme ne survient que lorsque le redémarrage a été exécuté par la HMI et lorsque le PM 10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME a été choisi supérieur à zéro.
L'alarme peut être inhibée avec le PM 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 20.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Réaction d'alarme non retardée.

Remède: voir PM10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME et PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

3000 Arrêt d'urgence

Description: La demande d'arrêt d'urgence est présente sur l'interface NCK/AP DB10 DBX56.1 (stop d'urgence).

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Réaction d'alarme non retardée.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Eliminer la cause de l'arrêt d'urgence et acquitter l'arrêt d'urgence via l'interface AP/NCK DB10 DBX56.2 (acquittement de l'arrêt d'urgence).

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4000 [Canal %1:] Paramètre machine %2 [%3] comporte un vide dans l'affectation des axes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: L'affectation d'un axe machine à un canal par le biais du PM20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED ne doit pas comporter de vide. Au lancement du système (Power On), les vides sont détectés et signalés par une alarme.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Les indices des axes machine utilisés dans le canal doivent être introduits dans la table PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED sans blanc. Les blancs dans les axes de canal doivent être désactivés avec le PM 11640 $MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4001 [Canal %1:] Axe %2 défini pour plusieurs canaux dans param. machine %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = indice : numéro d'axe machine
%3 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Dans le PM spécifique aux canaux PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [CHn, AXm]=x (n ... numéro de canal, m ... numéro d'axe de canal, x ... n° d'axe machine) un axe machine a été attribué à plusieurs canaux sans définir un canal maître pour cet axe.
L'attribution d'un axe machine à plusieurs canaux est inutile dans des conditions normales. Une affectation multiple peut exceptionnellement être effectuée si un canal maître est défini pour cet axe. Un mot-clé (définition dans versions ultérieures du produit !) pourra permettre une affectation dans le programme pièce en fonction des nécessités de l'usinage.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Dans le PM spécifique aux axes, le PM 30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN [AXm]=n (m ... numéro d'axe machine, n ... numéro de canal), définir un canal maître pour les axes qui seront affectés par le programme alternativement à un canal ou à un autre.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4002 [Canal %1:] Paramètre machine %2[%3] comporte un axe pas défini dans le canal

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = Indice : indice table PM

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Seuls les axes activés dans le canal par le biais du PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m peuvent être déclarés comme axes géométriques ou comme axes de transformation par le PM 20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k. Ceci est également le cas pour le PM 22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES (gx : Indice d'axe géométrique, kx : Indice d'axe de canal, k : N° d'axe de canal, m : N° d'axe machine).
Affectation des axes géométriques aux axes de canal
PM 20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB (contient le n° d'axe canal k) :
- Indice axe géométrique : 0, 1. 0, 2e canal : 1, 2. 0, 2e canal : 1
- Indice axe géométrique : 1, 1. 0, 2e canal : 2, 2. 0, 2e canal : 0
- Indice axe géométrique : 2, 1. 0, 2e canal : 3, 2. 0, 2e canal : 3
PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED (contient le n° d'axe machine m) :
- Indice axe canal : 0, 1. 0, 2e canal: 1, 2. 0, 2e canal : 4
- Indice axe canal : 1, 1. 0, 2e canal: 2, 2. 0, 2e canal : 5
- Indice axe canal : 2, 1. 0, 2e canal: 3, 2. 0, 2e canal : 6
- Indice axe canal : 3, 1. 0, 2e canal: 7, 2. 0, 2e canal : 0
- Indice axe canal : 4, 1. 0, 2e canal: 8, 2. 0, 2e canal : 0
- Indice axe canal : 5, 1. 0, 2e canal: 0, 2. 0, 2e canal : 0
- Indice axe canal : 6, 1. 0, 2e canal: 0, 2. 0, 2e canal : 0
- Indice axe canal : 7, 1. 0, 2e canal: 0, 2. 0, 2e canal : 0

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Corriger
- soit le PM 20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB
- soit le PM 24... $MC_TRAFO_AXES_IN_...
- soit le PM 24... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_...
- soit le PM 22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES
- et/ou le PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4003 Axe %1 Mauvaise affectation d'un canal maître dans param. mach. %2

Paramètres: %1 = axe
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Dans de nombreuses applications, il est utile d'exploiter un axe dans plusieurs canaux (axe C ou broche sur des machines double chariot/monobroche).
Aux axes machine qui ont été définis dans plusieurs canaux avec le paramètre machine spécifique aux canaux PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED doit être affecté un canal maître avec le paramètre machine spécifique aux axes PM 30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.
Pour les axes activés dans un seul canal, le numéro de ce canal ou la valeur zéro doivent être entrés comme canal maître.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le PM20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED et/ou le PM30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4004 [Canal %1:] Paramètre machine %2 Axe %3 défini plusieurs fois en tant qu'axe géométrique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = indice d'axe

Description: Un axe ne doit être défini qu'une seule fois en tant qu'axe géométrique.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger PM20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4005 [Canal %1:] Le nombre maximal d'axes est dépassé. Limite %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = limite supérieure pour le nombre d'axes dans le canal

Description: Le PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED permet de définir les axes machine autorisés à être utilisés dans ce canal. Le nombre d'axes actifs dans le canal est défini par la même occasion. Cette limite supérieure a été dépassée. Observation : Grâce à la fonction de désactivation des blancs dans les axes de canal, certains indices du PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED sont autorisés à rester inutilisés et ne comptent pas en tant qu'axes de canal actifs.
Exemple :
- CHANDATA(2)
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[0] = 7
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[1] = 8
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[2] = 0
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[3] = 3
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[4] = 2
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[5] = 0
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[6] = 1
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[7] = 0

Ce canal exploite les cinq axes machine 1, 2, 3, 8, 7, c.-à-d. qu'il possède 5 axes de canal actifs.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Adapter PM20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4006 Le nombre maximum d'axes activables est dépassé (limite %1).

Paramètres: %1 = nombre d'axes

Description: La somme des deux données optionnelles $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM et $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM ne doit pas excéder le nombre maximum d'axes présents dans le système.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. La somme des deux données optionnelles $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM et $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM ne doit pas dépasser le nombre maximal d'axes (qui dépend du niveau de configuration).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4007 Axe %1 Mauvaise affectation d'une NCU maître dans param. mach. %2

Paramètres: %1 = axe
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Des axes machine qui sont activés par PM10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB sur plusieurs NCK doivent être attribués dans PM30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU à une NCU maître. Pour les axes activés dans une seule NCU, le numéro de cette NCU ou la valeur zéro doit être introduite en tant que NCU maître. Une affectation ne doit être effectuée par PM30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU que si l'axe machine est aussi adressé par un canal PM20070 ($MC_AXCONF_MACHAX_USED + PM10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB).

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger PM30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU et/ou PM10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4010 Paramètre machine %1[%2] contient descripteur incorrect

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = Indice : indice table PM

Description: Lors de la définition des noms dans les tables NCK pour : les axes machine, les angles d'Euler, les vecteurs de direction, les vecteurs normaux, les paramètres d'interpolation et les coordonnées des points intermédiaires, l'une des règles de syntaxe suivantes a été violée dans l'introduction du descripteur :
- Le descripteur doit être une lettre adresse CN (A, B, C, I, J, K, U, V, W, X, Y, Z), éventuellement complétée par une extension numérique (840D : 1 - 99)
- Le descripteur doit commencer par deux lettres majuscules quelconques mais pas par le signe $ (réservé pour les variables système).
- Le descripteur ne doit pas être un mot clé du langage CN (p. ex. POSA).

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Introduire dans le PM indiqué et avec une syntaxe correcte le descripteur du nom défini par l'utilisateur.
- Axes machine : PM 10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
- Angles d'Euler : PM 10620 $MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB
- Vecteurs normaux : PM 10630 $MN_NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
- Vecteurs de direction : PM 10640 $MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB
- Paramètres d'interpolation : PM 10650 $MN_IPO_PARAM_NAME_TAB
- Coordonnées des points intermédiaires : PM 10660 $MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4011 [Canal %1:] Paramètre machine %2[%3] comporte un descripteur non valable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = Indice : indice table PM

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Lors de la définition des noms pour les axes géométriques et les axes de canaux dans les tables spécifiques aux canaux, l'une des règles de syntaxe suivantes a été violée dans l'introduction du descripteur :
- Le descripteur doit être une lettre adresse CN (A, B, C, I, J, K, U, V, W, X, Y, Z), éventuellement complétée par une extension numérique (840D : 1 - 99).
- Le descripteur doit commencer par deux lettres majuscules quelconques mais pas par le signe $ (réservé pour les variables système).
- Le descripteur ne doit pas être un mot clé du langage CN (p. ex. SPOS).

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Dans le PM indiqué, introduire une syntaxe correcte pour le nom défini par l'utilisateur.
- Axes géométriques : PM 20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
- Axes de canal : PM 10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4012 Paramètre machine %1[%2] contient descripteur incorrect

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = indice : tableau PM

Description: Le descripteur choisi n'est pas valide. Les descripteurs valides sont les suivants :
- AX1 - AXn : Descripteur d'axe machine
- N1AX1 - NnAXm : Descripteur d'axe Link (NCU + axe machine), exclusivement pour extension 'Link-NCU' !
- C1S1 - CnSm : Descripteur d'axe de conteneur (conteneur + emplacement conteneur), exclusivement pour extension 'conteneur d'axes'

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Utiliser un descripteur correct.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4013 Erreur configuration NCU-Link avec PM %1 = %2, mettre NCU_1 = %3

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = indice : tableau PM
%3 = valeur PM de la NCU maître

Description: Sur la NCU locale, il a été constaté une configuration de la carte Link différente de celle qui existe sur la NCU maître du réseau de NCU. L'horloge interne, la vitesse de transmission des données en bauds et le nombre maxi des répétitions du télégramme sont fixés dans la configuration de la carte de mise en réseau.
Les paramètres machine suivants ont été utilisés à cette fin :
- SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO,
- IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO,
- LINK_RETRY_CTR,
- LINK_BAUDRATE_SWITCH,
- SYSCLOCK_CYCLE_TIME

Ces paramètres machine doivent avoir la même valeur sur toutes les NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Les paramètres machine nécessaires à la configuration de la carte Link doivent être les mêmes sur toutes les NCU du réseau.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4014 Axe %1 défini plusieurs fois dans %2

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = chaîne de caractères : paramètre machine

Description: Un même axe a été affecté plusieurs fois.
Par axe, on désigne ici :
- un axe machine
- un axe Link
- un axe sur un emplacement de conteneur

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Assigner les axes correctement et sans ambiguïté.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4016 Axe %1 déjà utilisé par NCU %2

Paramètres: %1 = indice d'axe machine
%2 = numéro de NCU

Description: Ici, plusieurs NCU tentent d'assigner des valeurs de consigne à un même axe. Cette erreur apparaît uniquement avec un système Link-NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Assigner les axes correctement et sans ambiguïté.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4017 Conteneur d'axes %1, emplacement %2 est déjà utilisé par NCU %3

Paramètres: %1 = numéro conteneur d'axes
%2 = emplacement du conteneur d'axes
%3 = numéro de NCU

Description: L'emplacement du conteneur d'axes a été plusieurs fois référencé par le biais de l'affectation logique des axes (PM10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB). Dans le cas d'une mise en réseau Link-NCU, la multiplicité de la référence peut aussi provenir d'une autre NCU dans le réseau des NCU.
Exemple : Le conteneur 1 emplacement 1 a été référencé 2 fois par erreur
- $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[0] = CT1_SL1
- $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB[6] = CT1_SL1

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Affecter les emplacements des conteneurs de façon correcte et complète. Vérifier les paramètres machine pour l'affectation logique des axes (MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4018 Conteneur d'axes %1, emplacement %2 n'est utilisé par aucun canal

Paramètres: %1 = numéro conteneur d'axes
%2 = emplacement du conteneur d'axes

Description: L'emplacement du conteneur n'est référencé dans aucun canal.

Réaction: CN pas prête.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Affecter les emplacements des conteneurs de façon correcte et complète. Vérifier les PM20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED et PM10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4019 Conteneur d'axes %1, progression non autorisée dans l'état courant de la NCU %2

Paramètres: %1 = numéro de NCU
%2 = numéro conteneur d'axes

Description: Cette erreur apparaît seulement dans le cas d'une progression directe des conteneurs. Lors d'une progression directe des conteneurs, il suffit qu'un seul canal active l'instruction de progression émise par la CN. Pour que ceci soit garanti, les autres canaux doivent se trouver à l'état Reset, autrement dit les axes ne doivent pas se trouver en mouvement.
Dans le cas d'une mise en réseau Link-NCU, la condition qui vient d'être précisée s'applique à tous les canaux du réseau de NCU.
Paramètre d'erreur :
- 1 : CN prête manque
- 16: au moins un autre canal est actif
- 35: l'axe AXCT est l'axe/la broche asservi actif
- 36: l'axe AXCT est l'axe pilote actif
- 39: blocage d'axe/broche actif
- 40: déplacement corrigé actif pour l'axe AXCT
- 41: permutation d'axe active pour l'axe AXCT
- 42: interpolateur actif pour un axe conteneur d'axes
- 46: broche en rotation pour les différentes fréquences IPO de la NCU
- 47: New-Config actif

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Suspendre le programme avec Reset ou mettre tous les autres canaux à l'état Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4020 Descripteur %1 utilisé plusieurs fois dans param. machine %2

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Lors de la définition des noms dans les tables NCK pour : les axes machine, les angles d'Euler, les vecteurs de direction, les vecteurs normaux, les paramètres d'interpolation et les coordonnées des points intermédiaires, un descripteur a été défini qui est déjà utilisé dans la commande.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Choisir pour le descripteur à entrer une suite de caractères qui n'a pas encore été utilisée par le système (32 caractères maxi).

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4021 [Canal %1:] Descripteur %2 utilisé plusieurs fois dans param. machine %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur
%3 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Lors de la définition dans les tables spécifiques aux canaux pour les axes géométriques et les axes de canal, un descripteur a été utilisé qui figure déjà dans la commande.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Choisir pour le descripteur à entrer une suite de caractères qui n'a pas encore été utilisée par le système (32 caractères maxi).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4022 [Canal %1:] Axe %2 : La commutation du conteneur d'axes %3 n'est pas autorisée : Décalage d'origine externe actif

Paramètres: %1 = canal
%2 = axe/broche
%3 = numéro conteneur d'axes

Description: Le déblocage pour la poursuite du couplage du conteneur d'axes n'est pas possible car un décalage d'origine externe est actif.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Le programme doit être annulé avec un Reset. Désélectionner le décalage d'origine extérieur avant la poursuite du couplage du conteneur d'axes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4023 Commutation conteneur des axes %1 non autorisé, le conteneur des axes %2 commute actuellement

Paramètres: %1 = Conteneur d'axes
%2 = Conteneur d'axes

Description: Un seul conteneur d'axes peut être en rotation à la fois.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Le programme doit être interrompu par un Reset. Les séquences programme (NCU, canaux) doivent être synchronisées de telle manière qu'une seule rotation de conteneur d'axes soit activée à la fois.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4024 Configuration d'axes erronée car param. machine conteneur d'axes manquent

Paramètres: %1 = numéro de NCU
%2 = numéro conteneur d'axes

Description: La configuration d'axes n'a pas pu être effectuée en raison de l'absence des paramètres machine pour le conteneur d'axes. L'erreur peut seulement provenir de défauts de communication. La défaillance de la communication doit être visualisée additionnellement par d'autres alarmes.

Réaction: CN pas prête.
Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Résoudre les problèmes de communication Link (voir les autres messages d'alarme émis).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4025 [Canal %1:] Axe %2 : La commutation du conteneur d'axes %3 n'est pas autorisée : maître-esclave actif.

Paramètres: %1 = canal
%2 = axe/broche
%3 = numéro conteneur d'axes

Description: La libération pour la poursuite du couplage du conteneur d'axes n'est pas possible car un couplage maître-esclave est actif.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Le programme doit être interrompu par un Reset. Désaccoupler en cas de besoin le couplage maître-esclave.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4026 Paramètre machine %1[%2], axe Link CN%3_AX%4 utilisé par aucun canal

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = indice : tableau PM
%3 = numéro de NCU
%4 = numéro d'axe machine

Description: L'axe Link est référencé par aucun canal.

Réaction: CN pas prête.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Procéder à l'affectation correcte et complète des axes. Vérifier les PM20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED et PM10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4027 Attention : PM %1 a aussi été modifié pour les autres axes du conteneur d'axes %2

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = numéro conteneur d'axes

Description: L'opérateur est ainsi informé que la modification apportée au paramètre machine de l'axe a été reportée sur tous les axes du conteneur d'axes.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Aucun

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4028 Attention : les PM des axes se trouvant dans le conteneur d'axes ont été adaptés

Description: L'opérateur est ainsi informé que les paramètres machine des axes du conteneur d'axe ont été adaptés.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Aucun

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4029 Attention : Lors du prochain démarrage, les PM d'axe du conteneur d'axes %1 seront adaptés

Paramètres: %1 = numéro conteneur d'axes

Description: L'opérateur est ainsi informé que les paramètres machine des axes dans le conteneur d'axes seront adaptés lors du prochain démarrage. Un conteneur d'axes permet un échange d'axes libre entre canaux et entre NCUs. Pour éviter un conflit éventuel, les axes d'un même conteneur doivent avoir un comportement analogue. Le premier axe dans le conteneur d'axes détermine les paramètres machine qui devront être identiques dans les autres axes du conteneur d'axes.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Aucun

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4030 [Canal %1:] Descripteur manque dans param. machine %2[%3]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = Indice : indice table PM

Description: Étant donné la configuration d'axes dans les PM20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED et PM20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB, un descripteur d'axe est attendu pour le PM affiché.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Vérifier la configuration des axes et entrer le descripteur manquant dans le PM ; si cet axe n'existe pas, entrer pour cet axe de canal l'axe machine 0 dans le PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED. S'il s'agit d'un axe géométrique ne devant pas être utilisé (pour usinage avec 2 axes seulement, p. ex. sur tours), entrer en plus l'axe de canal 0 pour l'axe géométrique correspondant dans le PM 20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4031 [Canal %1:] Axe Link %2 dans paramètre machine %3 défini pour plusieurs canaux

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = indice : numéro d'axe sur couche d'axe logique
%3 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Cette erreur apparaît uniquement avec une mise en réseau Link des NCU. L'axe indiqué a été défini dans le PM20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED plusieurs fois ou dans plusieurs canaux. Si une définition doit avoir lieu dans plusieurs canaux, il faut alors assigner l'axe concerné à un canal maître par le paramètre machine d'axe PM30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN. Cette erreur ne peut apparaître que s'il s'agit d'un axe Link NCU. Une interruption de la communication de la NCU Link peut être à l'origine de l'erreur. La panne de la communication Link doit engendrer l'affichage d'autres alarmes.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: CN pas prête.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED ou assigner un canal maître. Lors d'une interruption de la communication Link, chercher tout d'abord l'origine de cette interruption.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4032 [Canal %1:] Descripteur erroné pour axe transversal dans %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Vu la configuration des axes dans PM20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES ou PM20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF, un descripteur d'axe transversal est attendu à l'emplacement indiqué.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Compléter correctement le descripteur.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4033 Attention : La communication NCU Link n'a pas pu être effectuée

Description: En raison d'autres alarmes, la communication NCU Link n'a pas pu être effectuée. Cette situation peut se présenter p. ex. lors du démarrage lorsque la fréquence d'échantillonnage réglée ne convient pas et a été modifiée pour cette raison (voir alarme 4110).

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier et supprimer les autres alarmes et procéder à un redémarrage de la commande.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4034 Axe Link local %1 avec différentes fréquences d'interpolation = %2/%3 non autorisé

Paramètres: %1 = Nom d'axe,
%2 = fréquence d'interpolation locale
%3 = fréquence d'interpolation maximale

Description: Les axes link locales ne sont autorisés sur une NCU que si la fréquence d'interpolation réglée correspond à la plus faible fréquence d'interpolation du réseau de NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Supprimer axe link local (voir PM10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB et PM12701$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1) ou adapter la fréquence d'interpolation (PM10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4035 La fréquence d'interpolation de NCU%1 = %2 ne va pas avec NCU%3 = %4

Paramètres: %1 = numéro NCU1
%2 = valeur PM du numéro NCU1
%3 = numéro NCU2 (avec la fréquence d'interpolation la plus lente)
%4 = valeur PM du numéro NCU2

Description: Cette erreur apparaît uniquement avec une mise en réseau Link des NCU. Les fréquences d'interpolation des NCU indiqués dans l'alarme ne vont pas ensemble. La fréquence d'interpolation la plus lente dans un réseau NCU Link doit être un multiple entier de toutes les autres fréquences d'interpolation.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Régler correctement PM10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO sur toutes les NCU du réseau Link.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4036 Configuration Link NCU erronées par PM %1

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Cette erreur apparaît uniquement avec une mise en réseau Link des NCU. Les fréquences d'interpolation ou d'asservissement de position réglées dans les NCU du groupe link sont différentes. Ceci est uniquement autorisé si la fonction FAST-IPO-LINK dans PM18780 $MN_MM_NCU_LINK_MASK a été activée.
Attention : Pour le diagnostic, deux autres paramètres d'alarme sont indiqués avec cette alarme.
- 1er paramètre : Temps de cycle d'asservissement de position ou d'interpolation de cette NCU.
- 2ème paramètre : Temps de cycle d'asservissement de position ou d'interpolation d'une autre NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Activer la fonction FAST-IPO-LINK in PM18780 $MN_MM_NCU_LINK_MASK
- Ou ne pas régler des temps de cycle différents pour l'asservissement de position ou l'interpolation sur les NCU (voir PM10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO et PM10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4040 [Canal %1:] Descripteur d'axe %2 et param. machine %3 incompatibles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur d'axe
%3 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%4 = Le nombre d'axes de canal inscrit dans le PM affiché est insuffisant

Description: L'utilisation du descripteur d'axe indiqué dans le PM affiché n'est pas compatible avec la configuration d'axes du canal paramétrée dans les PM20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED et PM20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.
Uniquement si le cycle de compilation "Transformation OEM" est actif : le nombre d'axes de canal inscrit dans le PM affiché est insuffisant.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Vérifier et corriger le descripteur utilisé dans les PM10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB, PM20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB et/ou PM20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB.
Uniquement si le cycle de compilation "Transformation OEM" est actif : contrôler et corriger aussi, outre le PM indiqué, le PM24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[n] de la transformation OEM active à l'aide de la description fonctionnelle.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4045 [Canal %1:] Conflit entre le paramètre machine %2 et le paramètre machine %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: L'utilisation du paramètre machine %1 déclaré conduit à un conflit avec le paramètre machine %2.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger l'utilisation du paramètre machine déclaré.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4050 Descripteur code CN %1 n'a pas été reconfiguré en %2

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : ancien descripteur
%2 = chaîne de caractères : nouveau descripteur

Description: Il n'a pas été possible de renommer un code CN pour l'une des raisons suivantes :
- l'ancien descripteur n'existe pas ;
- le nouveau descripteur correspond à un autre type.
Les codes/mots-clés CN peuvent être reconfigurés par le biais des PM à condition de ne pas changer de type.
Type 1 : codes G "authentiques" : G02, G17, G33, G64, ...
Type 2 : codes G désignés par un nom : ASPLINE, BRISK, TRANS, ...
Type 3 : adresses réglables : X, Y, A1, A2, I, J, K, ALF, MEAS, ...

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Corriger le PM10712 $MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB (échelon de protection 1).
Construire la liste comme suit :
adresse paire : descripteur à modifier
adresse impaire suivante : nouveau descripteur
p. ex. : $MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [10] = "ROT"
$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [11] = " "
efface la fonction ROT dans la commande.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4060 Param. machine standard ont été chargés (%1, %2, %3, %4)

Paramètres: %1 = identificateur 1
%2 = identificateur 2
%3 = identificateur 3
%4 = identificateur 4

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Les PM standard ont été chargés pour l'une des raisons suivantes :
- un démarrage à froid a été démandé
- le tampon des PM n'était plus alimenté en tension
- une initialisation a été demandée pour le chargement des paramètres machine standard (PM 11200 $MN_INIT_MD).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Après un chargement automatique des PM standard, il faut introduire/charger les PM individuels de la machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4062 Copie de sécurité a été chargée

Description: Les données utilisateur sauvegardées dans la mémoire flash ont été chargées dans la SRAM.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Recharger ses propres paramètres machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4065 La mémoire tampon a été restaurée pour des raisons de sécurité (perte de données possible !)

Description: Apparaît uniquement sur SINUMERIK 840D / 840Di sl / 802D.
!! 840Di sl uniquement
Les données utilisateur de la CN et les données rémanentes de l'AP sont rangées dans la zone de mémoire statique (SRAM) de la carte MCI. Le contenu de la SRAM est enregistré dans une image SRAM sur le disque dur de la PCU à chaque "NCK-POWER ON-Reset" et à chaque fois que Windows XP est quitté correctement. L'image SRAM de l'enregistrement précédent devient alors la copie de sauvegarde de la SRAM qui est également enregistrée sur le disque dur de la PCU.
La copie de sauvegarde de la SRAM est utilisée dans les cas suivants faisant apparaître l'alarme 4065 :

	N° de série Carte MCI	Carte MCI SRAM "OK"	Image SRAM "OK"
1.	connue	non	non
2.	inconnue	oui	non
3.	inconnue	non	non

!! 802 D uniquement
La cause de l'alarme est un dépassement du temps de mémoire tampon. Tenir compte du temps de mise sous tension nécessaire de la commande conformément au manuel de mise en service. La copie de sauvegarde actuelle de la mémoire secourue a été réalisée par la dernière sauvegarde de données interne effectuée avec la touche logicielle "Sauvegarder données " du HMI.

Réaction: CN pas prête.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Effectuer un reset par Power On.
!! 840Di / 840Di sl uniquement :
Il est nécessaire d'acquitter l'alarme 4065 sur l'interface utilisateur HMI même après un reset par Power On :
Interface utilisateur HMI : Commutation du groupe fonctionnel > Diagnostic > Diagnostic CN/AP > Diagnostic > Bouton "Acquittement alarme 4065"
Remarque
Pour acquitter l'alarme avec une touche logicielle, il est nécessaire d'aller dans la barre de suite des touches logicielles en actionnant la touche "ETC".

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4070 Param. machine de normalisation modifié

Description: En interne, la CN utilise des grandeurs physiques (mm, degré, s pour les distances, vitesses, accélérations, etc.). Les fonctions d'introduction et de sortie de ces valeurs pour la programmation ou pour la sauvegarde utilisent en partie d'autres unités (tr/min, m/s2 , etc.).
La conversion est effectuée à l'aide de facteurs de normalisation pouvant être saisis (tableau des PM spécifique au système PM10230 $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF USER_DEF[n] (n ... numéro d'indice 0-10), si le bit de masquage correspondant est mis à "1".
Lorsque le bit de masquage est mis à "0", la normalisation est effectuée avec les facteurs standard internes.
Les PM suivants conditionnent la normalisation d'autres PM :
PM10220 $MN_SCALING_USER_DEF_MASK
PM10230 $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF
PM10240 $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC
PM10250 $MN_SCALING_VALUE_INCH
PM30300 $MA_IS_ROT_AX
Il faut redémarrer NCK après une modification de ces données. L'introduction de données corrélatives ne deviendra active qu'après le redémarrage.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Si l'alarme a été notifiée après le téléchargement d'un fichier PM cohérent, le téléchargement devra être répété avec un redémarrage de la CN. (Dans le fichier, des paramètres machine dépendants de la normalisation sont placés devant les facteurs de normalisation).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4071 Vérifier la position du capteur

Description: Un paramètre machine qui influe sur la valeur de la position d'un capteur a été modifié. Vérifier les valeurs de position.
Dans le cas de capteurs absolus :
Le réglage du capteur a été modifié et cela peut avoir une influence sur la la position de l'axe par rapport à la machine. Vérifier le réglage du capteur.
Autres capteurs :
Le point de référence de la position de l'axe a été modifié. Vérifier la procédure de prise de référence.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel / service de SAV habilités.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4073 Fonctions de cycles de compilation définissent le numéro de paramètre machine %1 plusieurs fois

Paramètres: %1 = numéro de paramètre machine

Description: Ne peut apparaître que lors de la mise en service de fonctions de cycles de compilation. Deux applications différentes de cycles de compilation utilisent le même numéro de paramètre machine. Le paramètre machine défini deux fois sera déplacé dans le domaine de numéro libre au-dessus de 64000.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'erreur n'a pas d'effet sur l'utilisation des paramètres machine et sur la fonction de l'application du cycle de compilation. Afin d'obtenir une conformité avec la documentation des paramètres machine des cycles de compilation, contacter le fournisseur du cycle de compilation. Le fournisseur est seul en mesure de supprimer l'erreur par une modification du logiciel.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4075 Paramètre machine %1 (éventuellement d'autres) non modifié car les droits d'accès %2 manquent

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = niveau de protection en écriture du PM

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Lors du traitement d'un fichier TOA ou lors de la définition de paramètres machine du programme pièce, une tentative a été faite de décrire un paramètre dont le degré de protection nécessite un droit d'accès de niveau supérieur à celui qui est actuellement activé sur la CN. Le paramètre concerné n'a pas été modifié, l'exécution du programme se poursuit. Cette alarme n'est activée qu'à la première tentative de violation d'un droit d'accès en écriture, reconnue comme telle.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Régler le niveau de droit d'accès nécessaire avec l'interrupteur à clé ou un mot de passe ou bien effacer les paramètres machine correspondants dans le fichier PM/programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4076 %1 Données machine n'ont pas pu être modifiées avec le droit d'accès %2

Paramètres: %1 = nombre de PM
%2 = droit d'accès paramétré

Description: Lors du traitement d'un fichier TOA ou lors de la définition de paramètres machine du programme pièce, une tentative a été faite de décrire des paramètres dont le degré de protection nécessite un droit d'accès de niveau supérieur à celui qui est actuellement activé sur la CN. Le paramètre concerné n'a pas été modifié, l'exécution du programme se poursuit. Cette alarme est désactivée après acquittement de l'alarme 4075. Elle ne peut être effacée que par une mise sous tension Power-On.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Régler le niveau de droit d'accès nécessaire avec l'interrupteur à clé ou un mot de passe ou bien effacer les paramètres machine correspondants du fichier PM/programme pièce.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4077 Nouvelle valeur %1 de PM %2 non acceptée. Exige %3 octets de trop Mémoire %4.

Paramètres: %1 = nouvelle valeur du PM
%2 = numéro du PM
%3 = nombre d'octets exigés en trop
%4 = type de mémoire

Description: Une tentative a été faite d'entrer une nouvelle valeur dans le paramètre machine qui est un paramètre de configuration de la mémoire. La modification n'est pas exécutée, car elle entraînerait un effacement de la mémoire utilisateur. En effet, la modification demandée exige plus de mémoire qu'il y en a à disposition.
Le troisième paramètre indique le nombre d'octets demandés au-delà de la capacité maximale disponible.
Le quatrième paramètre indique le type de la mémoire concernée dont la capacité est dépassée :
- "D" représente une mémoire utilisateur dynamique, sans tampon (on y trouve par exemple les variables LUD ; il y entre la taille d'un tampon IPO). La taille d'un tel type de mémoire est fixée par la capacité de mémoire courante et la valeur du PM 18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC.
- "S" représente une mémoire utilisateur statique ou avec tampon (on y trouve les programmes pièce, mais aussi les données de correction, les paramètres R, les paramètres d'outil). Ce type de mémoire est défini par la capacité de mémoire courante et la valeur du PM 18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED.
- "iS" représente une mémoire utilisateur interne statique ou avec tampon. Ce type de mémoire est défini d'office par la configuration actuelle de la mémoire (il n'est pas réglable). Quelques fonctions seulement de la NCK utilisent cette mémoire.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Si la modification a été faite par inadvertance, on peut continuer tout simplement. L'alarme n'a aucune conséquence négative. La suppression de l'alarme dépend du droit d'accès et de la capacité de mémoire actuelle du NCK :
- la modification envisagée n'est pas possible de cette façon -> essayer avec une valeur plus faible. Observer comment varie le nombre d'octets.
- Une extension de la mémoire est-elle possible ? Cela dépend du modèle en place (impossible si le paramètre 4 estégal à "iS").
- La mémoire utilisateur NCK est réglée éventuellement sur une valeur trop faible. Les paramètres machines peuvent alors être modifiés avec un droit d'accès approprié (voir plus haut).
- Si le paramètre 4 est égal à "iS" et si aucune action synchrone n'est utilisée, le PM 18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[2] peut alors être mis à 0. Sinon, il n'est pas possible de modifier le paramètre machine comme désiré.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4080 Configuration erronée pour axe indexé dans PM %1

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: L'affectation d'une table de positions à un axe indexé ou le contenu d'une table de positions est erroné ou encore la longueur d'une table de positions a été paramétrée avec la valeur 0.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Selon le type d'erreur, trois descripteurs de PM sont délivrés.
1. PM 30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB : L'erreur réside dans l'affectation multiple d'une table de positions (PM 10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou PM 10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2) à des axes de types différents (axes linéaires/rotatifs).
2. PM 10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou PM 10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 : Les contenus des table affichées sont erronés.
- Les positions introduites doivent être rangées par ordre croissant.
- Une même position ne doit pas figurer plusieurs fois.
- Si la table est affectée à un ou plusieurs axes modulo, les contenus doivent être compris entre 0 et < 360 degrés.
3. PM 10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 ou PM 10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 : La longueur de la table de positions n affichée a la valeur 0.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4090 Trop d'erreurs au démarrage

Description: Plus de <n> erreurs sont survenues lors du démarrage de la commande.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Régler correctement les paramètres machine.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4099 %1 Erreur au moment de traiter l'initialisation des PM

Paramètres: %1 = Nombre d'erreurs

Description: Des erreurs se sont produites au moment de traiter l'initialisation des paramètres machine. Une description précise de ces erreurs figurent dans les fichiers journaux du démarrage.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel / service de SAV habilités.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4100 Fréquence d'horloge pour entraînement numérique corrigée

Description: Les paramètres machine PM 10050 10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME (base de temps système) et/ou PM 10080 10080 $MN_SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO (diviseur de la période d'échantillonnage de l'asservissement de position pour la saisie des valeurs réelles) ont été corrigés. La nouvelle valeur de la base de temps système peut être reprise du PM 10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.
Avec PROFIdrive :
La période de scrutation sur laquelle l'entraînement numérique se synchronise (base de temps de l'entraînement) est déterminée principalement par les prescriptions du projet Step 7 (et avant tout par la période d'échantillonnage du PROFIBUS ou du PROFINET).
Un autre facteur de division de la période d'échantillonnage n'est pas nécessaire pour l'acquisition des valeurs réelles (cela signifie que le PM 10080 $MN_SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO = 1 est valable d'une manière générale).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Aucun remède nécessaire. L'alarme peut être effacée avec un Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4110 Période d'appel de l'interpolateur modifiée à %1 ms

Paramètres: %1 = chaîne de caractères (nouvelle période d'appel d'interpolateur)

Description: Le diviseur du temps de cycle de l'interpolateur était réglé à une valeur qui n'était pas un multiple entier du diviseur de temps de cycle du régulateur de position. Le diviseur (PM10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO) a été augmenté.
Avec PROFIBUS/PROFINET : Le PM10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO a été modifié du fait de la modification du temps de cycle DP (PM10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME) dans le SDB.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le PM10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO a été adapté.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4111 Temps de cycle AP augmenté à %1 ms

Paramètres: %1 = chaîne de caractères (nouveau temps de cycle AP)

Description: Le diviseur du temps de cycle AP était réglé à une valeur qui n'était pas un multiple entier du diviseur de temps de cycle de l'interpolateur. Le diviseur (PM10074 $PLC_IPO_TIME_RATIO) a été augmenté.
Avec PROFIBUS/PROFINET : Le PM10074 $PLC_IPO_TIME_RATIO a été modifié du fait de la modification du temps de cycle DP (PM10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME) dans le SDB.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le paramètre machine PM 10074 $MN_PLC_IPO_TIME_RATIO a été adapté.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4112 Le temps de cycle Servo a été réglé à %1 ms

Paramètres: %1 = chaîne de caractères (nouveau temps de cycle Servo)

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
Le PM 10060 $POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO a été modifié du fait de la modification du temps de cycle DP (PM 10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME) dans le SDB.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le PM10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO a été adapté.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4113 Le temps de cycle de l'horloge système a été réglé à %1 ms

Paramètres: %1 = chaîne de caractères (nouveau temps de cycle AP)

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
Le PM 10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME a été modifié du fait de la modification du temps de cycle DP dans le SDB.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le PM10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME a été adapté.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4114 Erreur dans le temps de cycle DP du SDB

Paramètres: %1 = chaîne de caractères (nouveau temps de cycle AP)

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
Le temps de cycle DP dans le SDB est erroné et ne peut pas être réglé. C'est la valeur par défaut de PM10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME qui est réglée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le SDB

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4115 Le rapport de temps de la tâche de communication pour l'interpolation a été réglé à %1

Paramètres: %1 = chaîne de caractères (nouveau temps de cycle AP)

Description: La valeur du PM10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO a été corrigée. Cela peut uniquement survenir lorsque la valeur du paramètre machine est inférieure à un et que le temps calculé n'est donc pas un multiple du temps de cycle d'échantillonnage de position.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le PM10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO a été corrigé. Vérifier si la valeur calculée est adaptée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4150 [Canal %1:] Appel sous-programme fonction M configuré non valable

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le PM 10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] ou le PM 10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contiennent des données de configuration invalides : Une fonction M a été indiquée dans le PM 10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] pour la configuration de l'appel d'un sous-programme par fonction M, or cette fonction M est occupée par le système et ne peut pas être remplacée par un appel de sous-programme :
- M0 à M5,
- M17, M30,
- M19, M40 à M45,
- la fonction M pour la commutation des modes broche/axe selon le PM 20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR (par défaut : M70),
- des fonctions M pour l'activation du grignotage/poinçonnage selon la configuration avec le PM 26008 $MC_NIBBLE_PUNCH_CODE dans la mesure où cette activation n'a pas déjà eu lieu avec le PM 26012 $MC_PUNCHNIB_ACTIVATION,
- M96 à M99 également si un langage externe est utilisé (PM 18800 $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE).

Le PM 10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contient un indice de champ invalide issu du PM 10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n]. Actuellement, seules les valeurs 0 à 9 sont autorisées. Le paramètre machine concerné sera réinitialisé avec la valeur par défaut -1. La fonction est ainsi désactivée.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Configurer dans le PM 10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] une fonction M non occupée par le système ou dans le PM 10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR un indice de champ autorisé.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4152 Configuration de la fonction 'Affichage de blocs avec valeurs absolues' non valable

Description: La fonction "Affichage de blocs avec valeurs absolues " n'a pas été paramétrée correctement :
- Une longueur de bloc invalide a été réglée avec le PM 28400 $MC_MM_ABSBLOCK :
Le paramètre machine est contrôlé au démarrage pour vérifier s'il se situe dans la plage de valeurs suivante :
0, 1, 128 à 512
- Une zone d'affichage erronée a été réglée avec le PM 28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[]. Les limites inférieure et supérieure suivantes du paramètre machine sont surveillés au démarrage :
- 0 <= PM 28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[0] <= 8
- 0 <= PM 28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[1] <= (PM 28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE + PM 28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP).
L'alarme 4152 est délivrée si les limites sont dépassées.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Dimensionner zone d'affichage/longueur de bloc dans les limites autorisées.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4160 [Canal %1:] Numéro de fonction M configuré pour commutation de broche non valable

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le numéro de fonction M configuré pour la commutation de broche en fonctionnement axe dans le PM20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR est occupé par le système et ne peut pas être utilisé pour la commutation (M1 à M5, M17, M30, M40 à M45).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Configurer dans le PM20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR une fonction M non occupée par le système (M1 à M5, M17, M30, M40 à M45).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4170 Numéro de fonction M non valable pour la synchronisation de canal

Description: Dans le PM10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN ou PM10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX pour la configuration de la plage de numéros M pour la synchronisation de canal dans le mode ISO2/3, le numéro M indiqué est compris entre 0 et 99 ou le PM10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX est inférieur à PM10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôler les PM10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN et PM10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4180 Numéro de fonction M non valable pour le programme Interrupt (ASUP)

Description: Le numéro de fonction M configuré pour l'ASUP est non valable. Le numéro M indiqué dans le PM10804 $MN_EXTERN_M_NO_SET_INT ou PM10806 $MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT pour la configuration de la plage de numéros M pour activer/désactiver un programme Interrupt est non valable.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôler les PM10804 $MN_EXTERN_M_NO_SET_INT et PM10806 $MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4181 [Canal %1:] Affectation non valable d'un numéro M de fonction auxiliaire

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le numéro indiqué dans le PM22254 $MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou PM22256 $MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE pour la configuration d'une nouvelle fonction M prédéfinie est occupé par le système et ne peut pas être utilisé pour une affectation. (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Configurer dans le PM22254 $MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou PM22256 $MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE une fonction M non occupée par le système (M1 à M5, M17, M30, M40 à M45).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4182 [Canal %1:] Numéro M de fonction auxiliaire dans %2%3 non admis, PM corrigé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = descripteur paramètre machine
%3 = le cas échéant index PM

Description: Le numéro de la fonction M introduit pour la configuration dans le paramètre machine indiqué est réservé pour le système et ne peut pas être attribué. (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 et en cas d'application du dialecte ISO également M98, M99). La valeur utilisée par l'utilisateur a été remplacée par la valeur par défaut.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Utiliser dans le paramètre machine indiqué une fonction M qui n'est pas utilisée par le système (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 et en cas d'utilisation de dialecte ISO également M98, M99).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4183 [Canal %1:] Numéro M de fonction auxiliaire %2 utilisé plusieurs fois (%3 et %4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro M de fonction auxiliaire
%3 = descripteur paramètre machine
%4 = descripteur paramètre machine

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le numéro de fonction M introduit pour la configuration dans le paramètre machine indiqué a été utilisé plusieurs fois.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôler le paramétre machine indiqué et attribuer un numéro de fonction M univoque.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4184 [Canal %1:] Fonction auxiliaire prédéfinie inadmissible dans %2%3, PM remis à zéro

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = descripteur paramètre machine
%3 = le cas échéant index PM

Description: Dans le paramètre machine indiqué, la configuration d'une fonction auxiliaire prédéfinie a été incorrectement saisie.
La valeur employée par l'utilisateur a été remise à la valeur standard par le système.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Configurer une valeur valable dans le paramètre machine déclaré.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4185 [Canal %1:] Configuration inadmissible d'une fonction auxiliaire %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = type de la fonction auxiliaire
%3 = extension
%4 = valeur de la fonction auxiliaire

Description: La configuration d'une fonction auxiliaire est erronée.
Les fonctions auxiliaires prédéfinies ne peuvent pas être reconfigurées par des fonctions auxiliaires définies par l'utilisateur.
voir :
PM 22010 $MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n]
PM 22020 $MC_AUXFU_ASSIGN_EXTENSION[n]
PM 22030 $MC_AUXFU_ASSIGN_VALUE[n]
PM 22035 $MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[n]

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Reconfigurer la fonction auxiliaire.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4200 [Canal %1:] Il n'est pas permis de déclarer l'axe géometrique %2 en tant qu'axe rotatif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Les axes géométriques forment un système de coordonnées cartésiennes ; pour cette raison, la déclaration d'un axe géométrique comme axe rotatif entraîne un conflit de définitions.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Supprimer la déclaration faisant de cet axe machine un axe rotatif.
Il faut pour cela déterminer l'indice de l'axe géométrique affiché, à l'aide du PM 20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB. Le numéro d'axe de canal figure avec le même indice dans le PM 20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB. Le numéro d'axe de canal moins 1 donne l'indice d'axe de canal sous lequel on trouvera le numéro d'axe machine dans le PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4210 [Canal %1:] Broche %2 Déclaration en tant qu'axe rotatif manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Si un axe machine doit être exploité en broche, cet axe machine doit être déclaré comme axe rotatif.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Activer la déclaration d'axe rotatif pour cet axe machine dans le PM spécifique aux axes PM30300 $MA_IS_ROT_AX.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4215 [Canal %1:] Broche %2 Déclaration axe modulo manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La fonctionnalité de broche présume de l'existence d'un axe Modulo (positions en [degré]).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Mettre à 1 le PM30310 $MA_ROT_IS_MODULO.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4220 [Canal %1:] Broche %2 déclarée plusieurs fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le numéro de broche existe plusieurs fois dans le canal.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Le numéro de broche est rangé dans le PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX. L'indice d'axe machine indique permet de connaître le canal auquel est affecté(e) cet axe machine / cette broche. (Le numéro d'axe machine figure dans le PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4225 [Canal %1:] Axe %2 Déclaration axe rotatif manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro d'axe

Description: La fonctionnalité Modulo présume de l'existence d'un axe rotatif (positions en [degrés]).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Mettre à 1 le PM30300 $MA_IS_ROT_AX.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4230 [Canal %1:] Modification externe de données impossible dans l'état actuel du canal

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: L'introduction de cette donnée n'est pas possible pendant l'exécution d'un programme pièce (p. ex. données de réglage pour la limitation de la zone de travail ou pour l'avance de marche d'essai).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier la donnée à introduire avant le départ du programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4240 Dépassement de temps de calcul au niveau IPO ou régulateur de position, IP %1

Paramètres: %1 = emplacement de programme

Description: Les réglages des périodes d'appel de l'interpolateur et d'échantillonnage de l'asservissement de position ont été modifiés avant le dernier lancement de telle manière qu'il reste maintenant trop peu de temps de calcul pour les tâches cycliques correspondantes.
Cette alarme survient immédiatement après le lancement lorsqu'il reste trop peu de temps au calculateur pour une tâche - même lorsque les axes sont à l'arrêt et que le programme CN n'est pas démarré. Peut également ne survenir qu'à l'appel de fonctions CN lourdes en calculs pendant l'exécution de programme.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Réaction d'alarme non retardée.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Procéder avec prudence à l'optimisation des temps de cycle dans les PM 10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME, PM 10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO et/ou PM 10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO .
Exécuter de préférence le test avec un programme CN sollicitant la commande au maximum. Par mesure de sécurité, ajouter une réserve de 15 à 25 % aux temps ainsi déterminés.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4250 Fonctionnalité FastPlcCom indisponible

Description: Cette alarme indique que l'automate programmable ne met pas de fonctionnalité Fast-PlcCom à disposition pendant le lancement alors que cette fonctionnalité est exigée par le noyau CN.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Mettre à niveau l'automate programmable à l'aide de la fonctionnalité FastPlcCom ou bien désactiver la fonctionnalité FastPlcCom par les paramètres machines NCK.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4252 Erreur de lecture PLCIO : %1

Paramètres: %1 = code d'erreur PLCIO

Description: Cette alarme indique que des erreurs se sont produites à la lecture de PLCIO avec la fonctionnalité FastPlcCom.
- Le matériel AP a été détecté comme absent
- La transmission des données est défectueuse
- La fonctionnalité est déjà exploitée par une 'fonction technologique'

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les paramètres machine PM 10394 $MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN / PM 10395 $MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_IN.
Contrôler la configuration matérielle de l'AP.
Vérifier que la fonctionnalité n'est pas déjà exploitée par 'une 'fonction technologique".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4254 Erreur d'écriture PLCIO : %1

Paramètres: %1 = code d'erreur PLCIO

Description: Cette alarme indique que des erreurs se sont produites lors de l'écriture sur PLCIO avec la fonctionnalité FastPlcCom.
- Le matériel AP a été détecté comme absent
- La transmission des données est défectueuse
- La fonctionnalité est déjà exploitée par une 'fonction technologique'

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les paramètres machine PM 10396 $MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT / PM 10397 $MN_PLCIO_LOGIC_ADDRESS_OUT.
Contrôler la configuration matérielle de l'AP.
Vérifier que la fonctionnalité n'est pas déjà exploitée par 'une 'fonction technologique".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4260 Paramètre machine %1 non admis

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: La paire de cames sélectionnée n'a pas été activée par le PM 10450 $MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB ou bien plusieurs paires de cames ont été sélectionnées.

Réaction: GMFC pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Activer la paire de cames ou sélectionner une seule paire de cames.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4270 Paramètre machine %1 contient affectation à l'octet NCK inactif d'entrée/sortie %2

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = indice

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le paramètre machine indiqué affecte à une fonction CN un octet d'entrée/sortie ou un signal analogique d'entrée/sortie dont le traitement n'a pas été activé.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le paramètre machine.
Activer les entrées/sorties nécessaires par les PM :
PM10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS
PM10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS
PM10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS
PM10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
L'activation des entrées/sorties rapides n'implique pas que l'extension matérielle correspondante soit installée sur la CN. Toutes les fonctions utilisant les entrées/sorties rapides peuvent être activées, certes avec des temps de réponse réduits en conséquence, également par programmation/influence AP définies dans l'interface VDI.
L'activation des entrées/sorties augmente, du fait du traitement cyclique des signaux de manipulation AP, le temps de calcul nécessaire pour la période d'appel de l'interpolateur. Remarque : désactiver les entrées/sorties inutilisées.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4275 Paramètres machine %1 et %2 plusieurs fois affectés à l'octet de sortie NCK n° %3

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = N° de la sortie

Description: Les paramètres machine indiqués affectent deux fonctions CN à la même sortie numérique/analogique.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le paramètre machine.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4280 L'affectation de l'octet d'entrée/sortie NCK dans PM %1[%2] ne convient pas à la configuration du matériel

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = indice : tableau PM

Description: Le module d'entrée/sortie n'a pas été trouvé à l'emplacement d'enfichage indiqué dans le PM au lancement du système.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le matériel ou corriger le PM correspondant. Remarque : la surveillance de la configuration matérielle s'effectue indépendamment du nombre des entrées/sorties activées (PM 10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS, PM 10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS, PM 10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, PM 10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4282 Affectation multiple des sorties NCK externes du matériel

Description: Plusieurs sorties ont été configurées sur le même octet de matériel.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le PM10368 $MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT ou le PM10364 $MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4285 Défaut embase PMD %1, code d'erreur %2

Paramètres: %1 = numéro de l'embase (1 ... 4)
%2 = Code d'erreur

Description:

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le matériel.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4290 Contrôle des signes de vie du bus P local

Description: Le calculateur COM doit modifier le signe de vie sur le bus P local à chaque période SERVO. La surveillance de modifications s'effectue dans la période d'appel de l'interpolateur. Si le signe de vie n'est pas modifié, cette alarme est déclenchée.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le matériel.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4291 Module sur bus P local Emplacement %1 Codes d'erreur : %2 %3 %4

Paramètres: %1 = numéro d'emplacement
%2 = Code d'erreur
%3 = Code d'erreur
%4 = Code d'erreur

Description: Le module enfiché à l'emplacement indiqué a signalé une alarme de diagnostic. Le code d'erreur signalé est décrit dans la documentation AS300.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le matériel.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4300 Déclaration dans PM %1 illicite pour axe %2.

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe ne peut pas être utilisé comme axe de positionnement concurrent,
par ex. parce qu'il s'agit d'un axe esclave figurant dans un groupe Gantry fermé ou à fermer.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Remettre à 0 le PM 30450 30450 $MA_IS_CONCURRENT_POS_AX de l'axe concerné.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4310 Déclaration dans PM %1 indice %2 inadmissible.

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = Indice : indice table PM

Description: Les valeurs du PM doivent figurer dans l'ordre croissant dans le tableau.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le PM.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4320 Axe %1 fonction %2 %3 et %4 non admise

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur d'axe
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = chaîne de caractères : bit
%4 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Les fonctions déclarées par les paramètres machine indicés ne peuvent pas être simultanément activées pour un axe.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Désactiver l'une des fonctions.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4334 [Canal %1:] La valeur absolue de la correction fine dans le paramètre %2 du porte-outil orientable %3 est trop grande

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = paramètre non valide du porte-outil orientable
%3 = Numéro du porte-outil orientable

Description: La valeur maximale de la correction fine dans un porte-outil orientable est limitée par le PM 20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN pour les grandeurs linéaires et par le PM 20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT pour les grandeurs de rotation. Cette alarme ne peut survenir que si la donnée de réglage SD 42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION n'est pas égale à zéro.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Introduire la valeur de correction fine valable.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4336 [Canal %1:] Le porte-outils orientable n° %2 pour la transformation d'orientation %3 n'existe pas

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du porte-outil orientable
%3 = numéro de la transformation d'orientation devant être paramétrée avec le porte-outil orientable

Description: Le porte-outil orientable dont les données doivent servir pour paramétrer la transformation d'orientation (voir PM2.... $MC_TRAFO5_TCARR_NO_...) n'existe pas.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Introduire un numéro de porte-outil valide.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4338 [Canal %1:] Type de transformation non valide '%2' dans le porte-outil %3 pour la transformation d'orientation %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Type de transformation
%3 = Numéro du porte-outil orientable
%4 = Numéro de la transformation d'orientation devant être paramétrée avec le porte-outil orientable

Description: Les paramètres de la transformation d'orientation sont alimentés à partir des données d'un porte-outil orientable. Ce porte-outil orientable contient un type de transformation non valide (seuls les types T, P et M sont autorisés).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Introduire le type de transformation valide.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4340 [Canal %1:] Bloc %2 Type de transformation non valide dans la transformation n° %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de transformation

Description: Un numéro invalide, c'est-à-dire non défini, a été introduit dans l'un des paramètres machine TRAFO_TYPE_1 ... TRAFO_TYPE_8. Cette alarme survient également si un type de transformation précis est uniquement interdit pour un modèle de commande donné (par ex. une transformation 5 axes avec une SINUMERIK 802D).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Introduire le type de transformation valide.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4341 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun enregistrement disponible pour la transformation n° %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de transformation

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Un nombre limité de blocs de paramètres machine (en règle général 2) est à disposition pour chacun des groupes de transformations homogènes (p. ex. transformations d'orientation, Transmit, Tracyl etc.). La mise en oeuvre de plus de transformations dans un groupe génère l'alarme.
Exemple :
Deux transformations d'orientation sont admissibles. Par exemple les paramètres machine suivants :
TRAFO_TYPE_1 = 16 ; 1ère transformation d'orientation
TRAFO_TYPE_2 = 33 ; 2ème transformation d'orientation
TRAFO_TYPE_3 = 256 ; 1ère transformation transmit
TRAFO_TYPE_4 = 20 ; 3ème transformation d'orientation ==> ce paramètre provoque l'alarme

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Introduire les paramètres machine valables.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4342 [Canal %1:] Paramètre machine invalide pour transformation 5 axes générale n° d'erreur %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = type d'erreur

Description: Les paramètres machine qui décrivent la direction des axes et l'orientation de base ou les axes d'entrée pour la transformation générale 5 axes sont invalides. Le paramètre d'erreur indiqué décrit la cause de l'alarme de manière plus précise :
- 1: Le premier axe (PM 2.... $MC_TRAFO5_AXIS1_...) n'est pas défini (les trois paramètres du vecteur sont 0)
- 2: Le deuxième axe (PM 2.... $MC_TRAFO5_AXIS2_...) n'est pas défini (les trois paramètres du vecteur sont 0)
- 3: L'orientation de base (PM 2.... $MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) n'est pas définie (les trois paramètres du vecteur sont 0)
- 4: Le premier et le deuxième axe sont (presque) parallèles
- 5: Dans le cas de PM 2.... $MC_TRAFO_TYPE_... = 56 (outil orientable et pièce orientable), il n'existe aucune transformation 4 axes, il doit donc toujours y avoir 2 axes rotatifs (voir le PM 2....$MC_TRAFO_AXES_IN_...)
- 6: Le troisième axe (PM 2.... $MC_TRAFO5_AXIS3_...) n'est pas défini (les trois paramètres du vecteur sont 0) (transformation 6 axes)
- 7: Le vecteur normal à l'outil (PM 2.... $MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) n'est pas défini (les trois paramètres du vecteur sont 0) (transformation 6 axes)
- 8: L'orientation de base de l'outil (PM 2.... $MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) et le vecteur normal à l'outil (PM 2.... $MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) sont (presque) parallèles (transformation 6 axes)
- 9: Le premier axe externe (PM 2.... $MC_TRAFO7_EXT_AXIS1_...) n'est pas défini (les trois paramètres du vecteur sont 0) (transformation 7 axes)
-10: Type de transformation invalide (PM 2.... $MC_TRAFO_TYPE_...). Un type de transformation différent de 24 est reporté pour la transformation générique à 7 axes.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Régler les paramètres machine correctement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4343 [Canal %1:] Tentative de modification de paramètres machine d'une transformation active..

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Une modification des paramètres machine d'une transformation active, puis une activation de ceux-ci avec RESET ou NEWCONFIG a été tentée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Régler les paramètres machine correctement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4344 [Canal %1:] Bloc %2 L'axe %3 défini dans $NK_NAME[%4] n'est pas disponible dans le canal actuel.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe
%4 = Indice du maillon

Description: Dans le premier maillon figure un axe machine qui n'est pas disponible dans le canal actuel pour la sélection de la transformation, cela signifie que l'axe est actuellement affecté à un autre canal.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Spécifier l'axe existant dans le canal.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4345 [Canal %1:] Paramétrage erroné dans transformation concaténée n° %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de transformation

Description: Une transformation en chaîne a été mal paramétrée (PM24995 $MC_TRACON_CHAIN_1 ou PM24996 $MC_TRACON_CHAIN_2). Les causes suivantes sont possibles :
- La liste des transformations à enchaîner commence par un 0 (une entrée différente de zéro au moins est nécessaire)
- La liste des transformations à enchaîner contient le numéro d'une transformation qui n'existe pas.
- Dans la liste, le numéro d'une transformation est supérieur ou égal au numéro de la transformation en chaîne. Exemple : la transformation en cascade est la quatrième dans le système, c'est-à-dire PM24400 $MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Dans la liste correspondante (par ex. PM24995 $MC_TRACON_CHAIN_1[...]), ne doivent donc figurer que les valeurs 1, 2 ou 3.
- Un enchaînement invalide est demandé. Les restrictions sont actuellement les suivantes : On ne peut pas enchaîner plus de deux transformations. La première transformation doit être une transformation d'orientation, Transmit, transformation d'une came périphérique ou d'un axe incliné. La seconde transformation doit être une transformation surface inclinée-axe.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Paramétrer une chaîne de transformation valide.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4346 [Canal %1:] Attribution axe de canal dans paramètre machine %2[%3] erronée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom de paramètre machine
%3 = numéro de transformation

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le contenu du PM2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_... est erroné. Les causes suivantes sont possibles :
- le contenu du paramètre renvoie à un axe de canal inexistant.
- le contenu est nul (aucun axe) alors que la transformation nécessite l'axe concerné en tant qu'axe canal.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Corriger le contenu de PM2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_ ou PM2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_....

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4347 [Canal %1:] Attribution axe de canal dans paramètre machine %2[%3] erronée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom de paramètre machine
%3 = numéro de transformation

Description: Le contenu du PM2.... $MC_TRAFO_AXIS_IN_... est erroné. Les causes suivantes sont possibles :
- le contenu du paramètre renvoie à un axe de canal inexistant.
- le contenu est nul (aucun axe) alors que la transformation nécessite l'axe concerné en tant qu'axe géométrique.
- dans la transformation à 7 axes, il y a plus d'un axe externe inscrit dans PM2.... $MC_TRAFO_AXIS_IN_.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Corriger le contenu de PM2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4348 [Canal %1:] Bloc %5 Erreur de configuration %6 dans la transformation $NT_NAME[%3] = '%2'.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom du bloc de données de transformation
%3 = Indice du bloc de données de transformation
%4 = Numéro de bloc, étiquette|Numéro d'erreur

Description: Le bloc de données de transformation est erroné. La cause de l'erreur est déterminée plus précisément par le numéro d'erreur suivant :
- 1. La cinématique de la machine n'est pas définie, cela signifie qu'il n'existe aucun renvoi à des chaînes cinématiques, ni dans $NT_TOOL_CHAIN[n,0} ni dans $NT_PART_CHAIN[n,0].
- 2. La chaîne cinématique avec le nom contenu dans $NT_T_CHAIN_NAME[n] n'a pas été trouvée.
- 3. Le maillon de la chaîne cinématique avec le nom contenu dans $NT_T_CHAIN_1ST_ELEM[n] n'a pas été trouvé.
- 4. Le maillon de chaîne cinématique avec le nom contenu dans $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] n'a pas été trouvé.
- 5. La chaîne cinématique avec le nom contenu dans $NT_P_CHAIN_NAME[n] n'a pas été trouvée.
- 6. Le maillon de chaîne cinématique avec le nom contenu dans $NT_P_CHAIN_1ST_ELEM[n] n'a pas été trouvé.
- 7. Le maillon de chaîne cinématique avec le nom contenu dans $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] n'a pas été trouvé.
- 10. L'axe rotatif défini dans $NT_ROT_AX_NAME[n,0] n'a été trouvé dans aucune des chaînes cinématiques entrant en ligne de compte.
- 11. L'axe rotatif défini dans $NT_ROT_AX_NAME[n,1] n'a été trouvé dans aucune des chaînes cinématiques entrant en ligne de compte.
- 12. L'axe rotatif défini dans $NT_ROT_AX_NAME[n,2] n'a été trouvé dans aucune des chaînes cinématiques entrant en ligne de compte.
- 20. L'axe linéaire défini dans $NT_GEO_AX_NAME[n,0] n'a été trouvé dans aucune des chaînes cinématiques entrant en ligne de compte.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- 21. L'axe linéaire défini dans $NT_GEO_AX_NAME[n,1] n'a été trouvé dans aucune des chaînes cinématiques entrant en ligne de compte.
- 22. L'axe linéaire défini dans $NT_GEO_AX_NAME[n,2] n'a été trouvé dans aucune des chaînes cinématiques entrant en ligne de compte.
- 30. L'orientation de base n'est pas définie, cela signifie que tous les trois composants de $NT_BASE_ORIENT[n, 0..2] sont nuls.
- 31. Le vecteur normal d'orientation n'est pas défini, cela signifie que tous les trois composants de $NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2] sont nuls.
- 32. Les vecteurs de définition de l'orientation de base ($NT_BASE_ORIENT[n, 0..2]) et le vecteur normal de base ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2]) sont parallèles.
- 40. Le premier et le second axe d'orientation dans une transformation de l'orientation sont parallèles.
- 41. Le premier et le troisième axe d'orientation dans une transformation de l'orientation sont parallèles.
- 42. Aucun axe d'orientation n'a été défini (une transformation d'orientation nécessite au minimum la présence d'un axe d'orientation).
- 43. Transformation de l'orientation de 3 axes : L'axe d'orientation n'est pas perpendiculaire au plan défini par les deux autres axes géométriques.
- 50. Moins de deux axes géomériques ont été définis pour une transformation d'orientation.
- 51. Tous les trois axes géométriques n'ont pas été définis pour une transformation d'orientation avec plus d'un axe d'orientation.
- 100. Le nombre maximum de maillons cinématiques (la somme des axes linéaires, axes rotatifs et éléments constants) a été dépassé. Il faut savoir qu'une suite de maillons constants dans une chaîne compte comme un seul maillon si elle n'est pas interrompue par un axe.
  Actuellement, le nombre maximum autorisé pour les transformations d'orientation est de 15 maillons cinématiques.
- 101. Le nombre maximum d'axes rotatifs dans les chaînes cinématiques pour la définition d'une transformation a été dépassé.
- 103. Le nombre maximum de maillons dans la définition de la chaîne cinématique a été dépassé.
- 104. Le nombre maximum de maillons dans la définition de la chaîne cinématique a été dépassé.
  Actuellement, le nombre maximum de 6 axes rotatifs est admis pour les transformations d'orientation.

- 10000. Axe rotatif redondant non autorisé. Un seul axe rotatif redondant est (actuellement) admis dans la transformation d'orientation. Cet axe rotatif doit être le premier axe dans la chaîne cinématique.
- 10001. Le type "axe rotatif virtuel" d'un maillon cinématique n'est (actuellement) pas autorisé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Définir un bloc de données de transformation valide.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

4349 [Canal %1:] La mémoire est insuffisante pour les transformations.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nombre de transformations déjà actives

Description: Chaque transformation cinématique dans le NCK nécessite un espace de mémoire défini. Si le PM 18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS est différent de zéro, il indique le nombre de transformations cinématiques pouvant être activées simultanément dans le NCK.
Si le PM 18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS est égal à zéro, le nombre maximum de transformations cinématiques activables simultanément est déterminé automatiquement (ce nombre est actuellement égal à vingt fois le nombre de canaux existants).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Augmenter la valeur du PM 18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4350 [Canal %1:] Descripteur axe %2 Param. machine %3 incompatible avec paramètre machine %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur d'axe
%3 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%4 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Les paramètres machine PM 32420 $MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE (limitation des à-coups) et PM 35240 $MA_ACCEL_TYPE_DRIVE (réduction de l'accélération) ont été définis par défaut pour un axe.
Il n'est cependant pas possible d'activer simultanément ces deux fonctions pour un axe.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Remettre à 0 le PM32420 $MA_JOG_AND_POS_JERK_ENABLE ou PM35240 $MA_ACCEL_TYPE_DRIVE.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4400 Une modification de PM provoque une réorganisation de la mémoire tampon (type %1), (perte de données !) - %2

Paramètres: %1 = Type de mémoire
%2 = le cas échéant, descripteur PM

Description: Il y a eu modification d'un PM qui configure la mémoire tampon. Un redémarrage de la CN avec le PM modifié déclenche la réorganisation de la mémoire tampon et, de ce fait, la perte de toutes les données utilisateur sauvegardées (programmes pièce, données outil, GUD, CEPV, ...).
Signification du 1er paramètre
0x00 mémoire tampon (interne)
0x01 mémoire tampon

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Si la CN contient des données utilisateur non sauvegardées, une sauvegarde doit être effectuée avant le prochain démarrage NCK. La réorganisation de la mémoire peut être évitée en remettant manuellement le PM modifié à la valeur qu'il avait au dernier lancement.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

4402 %1 entraîne la réinitialisation des paramètres machine

Paramètres: %1 = Paramètre machine

Description: Si ce paramètre machine est mis à 1, au prochain démarrage les valeurs courantes des paramètres machine seront écrasés par les valeurs préréglées. Dans certaines circonstances, cela peut entraîner des pertes de données (même en mémoire tampon).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Si la CN contient des données utilisateur non sauvegardées, une sauvegarde doit être effectuée avant le prochain démarrage NCK. La réorganisation de la mémoire peut être évitée en remettant manuellement le PM modifié à la valeur qu'il avait au dernier lancement.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

4502 [Canal %1:] Anachronisme %2(%3) -> %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%4 = chaîne de caractères : descripteur de PM

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Jusqu'à présent, le comportement au Reset du 6e ou 8e groupe G a été fixé dans PM20110 $MC_RESET_MODE_MASK Bit4 et Bit5. Désormais, ce réglage est effectué dans PM20152 $MC_GCODE_RESET_MODE.
Pour rendre compatible les "anciennes" sauvegardes de données avec les nouvelles, les "anciennes" données sont extraites de PM20110 $MC_RESET_MODE_MASK et reportées dans PM20152 $MC_GCODE_RESET_MODE.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4503 [Unité TO %1:] Le numéro H %2 a été attribué plusieurs fois. Recombinaison du numéro H.

Paramètres: %1 = Unité Outil
%2 = Numéro H

Description: Cette erreur ne peut survenir que si le PM10880 $MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM = 1 ou 2. Le bit 3 du PM10890, $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, qui agit sur la mise sous tension a été remis à zéro. Lors de la reconstitution des données après la mise sous tension, il a été constaté que des tranchants différents issus de la même unité Outil ont le même numéro H. Ils avaient été auparavant combinés ensemble. Ils le seront de nouveau et le bit 3 du PM10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE sera remis à 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Les numéros H ne doivent pas être attribués plus de deux fois au sein d'une unité Outil. Le bit 3 = 0 du PM10890, $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, peut alors être mis à 1 et un démarrage à chaud peut être effectué.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

4600 type de manivelle invalide pour la %1e manivelle

Paramètres: %1 = Numéro de la manivelle

Description: Le type de manivelle (segment matériel) sollicité par le PM11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT pour la %1e manivelle est invalide.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Configurer un type valide pour la manivelle concernée, dans le PM11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4610 module de manivelle invalide pour %1e manivelle

Paramètres: %1 = Module manivelle

Description: SINUMERIK 840D et SINUMERIK 840DI uniquement :
Le module sollicité par le PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE pour la %1e manivelle n'est pas disponible pour les systèmes 840D. Un système 840D est toujours considéré comme un module. Par conséquent, il est toujours nécessaire de régler PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 pour les manivelles raccordées directement aux systèmes 840D.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Régler le PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 pour la manivelle concernée.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

4611 entrée invalide pour %1 manivelle

Paramètres: %1 = Entrée pour manivelle

Description: SINUMERIK 840D et SINUMERIK 840DI uniquement :
L'entrée sollicitée pour la %1e manivelle par le PM11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT n'est pas disponible pour les systèmes 840D. Sur les systèmes 840D, il est possible de raccorder directement 2 voire 3 manivelles au maximum :
840D-powerline : 1e et 2e manivelles raccordées directement au matériel 840D,
840DI : 1e et 2e manivelles raccordées directement à la carte d'extension,

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Configurer sur l'entrée valide le PM11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT pour la manivelle concernée.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4620 module de manivelle invalide pour %1e manivelle

Paramètres: %1 = Module manivelle

Description: SINUMERIK 802D uniquement :
Le module de manivelle sollicité pour la %1e manivelle via le PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE n'est pas disponible pour les systèmes 802D. Un système 802D est toujours considéré comme un module. Par conséquent, il est toujours nécessaire de régler PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 pour les manivelles raccordées directement aux systèmes 802D.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Régler le PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 pour la manivelle concernée.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4621 entrée invalide pour %1 manivelle

Paramètres: %1 = Entrée pour manivelle

Description: SINUMERIK 802D uniquement :
L'entrée sollicitée pour la %1e manivelle via le PM11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT n'est pas disponible pour les systèmes 802D. Sur un système 802D il est possible de raccorder directement 2 manivelles au maximum.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Configurer sur l'entrée valide le PM11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT pour la manivelle concernée.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4630 module de manivelle invalide pour %1e manivelle

Paramètres: %1 = Module manivelle

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
$MN_HANDWHEEL_MODULE ne contient pas le renvoi à un élément dans le tableau (array) des paramètres machine $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] qui est nécessaire pour la configuration des manivelles PROFIBUS.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Pour la manivelle PROFIBUS concernée, configurer le PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE de sorte qu'il existe un renvoi valide à un élément dans le tableau (array) des PM11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[].

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4631 slot de manivelle invalide pour %1e manivelle

Paramètres: %1 = Slot de manivelle

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
Le slot de manivelle sollicité pour la %1e manivelle via le paramètre machine $MN_HANDWHEEL_INPUT n'est pas disponible pour des manivelles PROFIBUS.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Configurer pour la manivelle PROFIBUS considérée le PM11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT sur un slot de manivelle valide.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4632 l'adresse de base logique du slot de manivelle PROFIBUS n'a pas été trouvée pour la %1e manivelle

Paramètres: %1 = Numéro de la manivelle

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
L'adresse de base logique du slot de manivelle PROFIBUS, indexée via le paramètre machine $MN_HANDWHEEL_MODULE dans le tableau des paramètres machine $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] n'a pas été trouvée dans la configuration matérielle Step 7 courante.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier si le paramètre machine PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE de la manivelle concernée est correct. Vérifier si l'adresse de base logique du slot de manivelle PROFIBUS dans le tableau des paramètres machine PM11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] est correct.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4640 module de manivelle invalide pour %1e manivelle

Paramètres: %1 = Module manivelle

Description: Avec ETHERNET uniquement :
Le module manivelle sollicité pour la %1e manivelle via le PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE n'est pas disponible pour les manivelles ETHERNET. Pour configurer des manivelles ETHERNET, il faut toujours régler PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Régler le PM11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 pour la manivelle concernée.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4641 entrée invalide pour %1 manivelle

Paramètres: %1 = Entrée pour manivelle

Description: Avec ETHERNET uniquement :
L'entrée de manivelle sollicitée pour la %1e manivelle via le 11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT n'est pas disponible pour les manivelles ETHERNET. Il est possible de configurer jusqu'à 6 manivelles.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Configurer sur l'entrée valide le PM11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT pour la manivelle concernée.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4700 Périphérie PROFIBUS : L'adresse logique de zone de slots / E/S %1 n'a pas été trouvée.

Paramètres: %1 = Adresse de zone

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
L'adresse logique de zone de slots / E/S n'a pas été trouvée dans le PM10500 $MN_DPIO_LOGIC_ADDRESS_IN avec la zone de slots / E/S qui a été indiquée dans la configuration matérielle Step 7 courante.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'adresse de zone de slots / E/S dans la configuration (STEP 7, HW Config).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

4702 Périphérie PROFIBUS : L'adresse logique de zone de slots / E/S %1 n'a pas été trouvée.

Paramètres: %1 = Adresse de zone

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
L'adresse logique de zone de slots / E/S n'a pas été trouvée dans le PM10506 $MN_DPIO_LOGIC_ADDRESS_OUT avec l'indice de zone de slots / E/S indiqué dans la configuration matérielle Step 7 courante.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'adresse de zone de slots / E/S dans la configuration (STEP 7, HW Config).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

5000 Contrat de communication irréalisable %1

Paramètres: %1 = indication concernant les ressources concernées.

Description: Le contrat de communication (échange de données entre NCK et MMC, p. ex. le chargement d'un programme pièce) ne peut être exécuté en raison d'un manque d'espace mémoire. Cause : contrats de communication trop nombreux en parallèle.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Réduire le nombre de contrats de communication traités en parallèle ou augmenter le PM 10134 $MN_MM_NUM_MMC_UNITS
- Redémarrer le contrat de communication.
Informer le personnel/le service après-vente habilité. Aucun remède n'est possible - la commande qui a conduit au déclenchement de l'alarme doit être répétée. La visualisation de l'alarme est effacée avec Cancel.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6000 Organisation mémoire a eu lieu avec param. machine standard

Description: La gestion de mémoire ne pouvait pas effectuer la partition de la mémoire utilisateur CN à l'aide des valeurs des paramètres machine. La capacité totale de mémoire disponible en tant que mémoire dynamique et statique pour l'utilisateur CN (par ex. pour les définitions de macro, les variables utilisateur, le nombre des correcteurs d'outil, le nombre des répertoires et fichiers etc.) est insuffisante.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Redéfinir la partition de mémoire CN !
Il n'est pas possible d'indiquer comme cause de l'alarme un PM déterminé pour l'attribution d'espace mémoire utilisateur. C'est pourquoi il faut rechercher le PM déclencheur de l'alarme en modifiant pas à pas la partition mémoire spécifique à l'utilisateur à partir des valeurs par défaut figurant dans les paramètres machine.
Dans la plupart des cas, ce n'est pas un seul PM qui a été choisi avec une valeur trop élevée. Il est par conséquent recommandé de procéder à une certaine réduction de l'espace mémoire dans plusieurs PM.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6010 [Canal %1:] Bloc de données %2 n'a pas été créé ou uniquement partiellement, numéro de l'erreur %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères (nom du bloc)
%3 = code interne d'erreur

Description: La gestion des données a décelé une erreur au démarrage. Il se peut que le bloc de données cité n'a pas été créé. Le numéro d'erreur donne une information sur le type d'erreur. Une erreur système qui ne peut être corrigée est signalée par un numéro d'erreur > 100000. Dans les autres cas, la plage de mémoire utilisateur définie est insuffisante. Les numéros d'erreur (utilisateur) ont alors la signification suivante :

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- Numéro d'erreur 1 : pas de place mémoire disponible
- Numéro d'erreur 2 : le nombre de symboles possibles est dépassé
- Numéro d'erreur 3 : l'indice 1 est en dehors de la zone de valeurs valides
- Numéro d'erreur 4 : le nom est déjà présent dans le canal
- Numéro d'erreur 5 : le nom est déjà présent dans le NCK

Le déclenchement de l'alarme après l'insertion de programmes de cycles, de définitions de macros ou de définitions de données utilisateur globales (GUD) signifie que les paramètres ont été mal choisis pour la configuration de la mémoire utilisateur. Dans tous les autres cas, des modifications effectuées sur des paramètres machine qui étaient corrects entraînent des erreurs dans la configuration de la mémoire utilisateur CN.

Les noms de blocs suivants (2e paramètre) sont connus dans le NCK (blocs de données système et utilisateur ; en général, seuls des problèmes liés à des blocs de données utilisateur peuvent être résolus par une intervention de l'opérateur) :

- _N_NC_OPT - Système interne : données optionnelles, NCK global
- _N_NC_SEA - Système interne : données de réglage, NCK global
- _N_NC_TEA - Système interne : paramètres machine, NCK global
- _N_NC_CEC - Système interne : 'cross error compensation'
- _N_NC_PRO - Système interne : zones de protection, NCK global
- _N_NC_GD1 - Utilisateur : 1er bloc GUD déterminé par _N_SGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD2 - Utilisateur : 2e bloc GUD déterminé par _N_MGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD3 - Utilisateur : 3e bloc GUD déterminé par _N_UGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD4 - Utilisateur : 4e bloc GUD déterminé par _N_GUD4_DEF, NCK global
- _N_NC_GD5 - Utilisateur : 5e bloc GUD déterminé par _N_GUD5_DEF, NCK global
- _N_NC_GD6 - Utilisateur : 6e bloc GUD déterminé par _N_GUD6_DEF, NCK global
- _N_NC_GD7 - Utilisateur : 7e bloc GUD déterminé par _N_GUD7_DEF, NCK global
- _N_NC_GD8 - Utilisateur : 8e bloc GUD déterminé par _N_GUD8_DEF, NCK global
- _N_NC_GD9 - Utilisateur : 9e bloc GUD déterminé par _N_GUD9_DEF, NCK global
- _N_NC_MAC - Utilisateur : macrodéfinitions
- _N_NC_FUN - Utilisateur : fonctions et procédures prédéfinies, NCK global
- _N_CHc_OPT - Système interne : données optionnelles, spécifique canal
- _N_CHc_SEA - Système interne : données de réglage, spécifique au canal
- _N_CHc_TEA - Système interne : paramètres machine, spécifique au canal
- _N_CHc_PRO - Système interne : zones de protection, spécifique au canal
- _N_CHc_UFR - Système interne : frames, spécifique au canal
- _N_CHc_RPA - Système interne : variables de calcul, spécifique au canal
- _N_CHc_GD1 - Utilisateur : 1er bloc GUD déterminé par _N_SGUD_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD2 - Utilisateur : 2e bloc GUD déterminé par _N_MGUD_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD3 - Utilisateur : 3e bloc GUD déterminé par _N_UGUD_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD4 - Utilisateur : 4e bloc GUD déterminé par _N_GUD4_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD5 - Utilisateur : 5e bloc GUD déterminé par _N_GUD5_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD6 - Utilisateur : 6e bloc GUD déterminé par _N_GUD6_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD7 - Utilisateur : 7e bloc GUD déterminé par _N_GUD7_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD8 - Utilisateur : 8e bloc GUD déterminé par _N_GUD8_DEF, spécifique au canal
- _N_CHc_GD9 - Utilisateur : 9e bloc GUD déterminé par _N_GUD9_DEF, spécifique au canal
- _N_AXa_OPT - Système interne : données optionnelles, axiales
- _N_AXa_SEA - Système interne : données de réglage, axiales
- _N_AXa_TEA - Système interne : paramètres machine, axiaux
- _N_AXa_EEC - Système interne : données de correction de l'erreur de pas de vis de transmission, axiales
- _N_AXa_QEC - Système interne : données de correction de l'erreur de quadrant, axiales
- _N_TOt_TOC - Système interne : données de porte-outils, spécifiques TOA
- _N_TOt_TOA - Système interne : paramètres d'outil, spécifiques TOA
- _N_TOt_TMA - Système interne : données de magasin, spécifiques TOA
- _N_NC_KIN - Système interne : données pour description des chaînes cinématiques, spécifiques au NCK
- _N_NC_NPA - Système interne : données pour la description des zones de protection 3D, spécifiques au NCK
- _N_NC_WAL - Système interne : données pour la description de la limitation de la zone de travail définie en coordonnées
- _N_COMPLETE_CYD - Système interne : paramètres machine d'affichage et de cycles, spécifiques au NCK, aux canaux, aux axes

c = numéro de canal
a = numéro d'axe machine
t = numéro d'unité TOA

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Il existe encore d'autres blocs de données système internes avec descripteurs.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger les paramètres machine ou annuler les modifications.
Informer le personnel/le service après-vente habilité. Pour les programmes à cycles, les paramètres machine déterminants sont au nombre de deux :
- PM 18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES = nombre maxi de tous les programmes à cycles, numéro d'erreur = 2 indique que cette valeur est trop petite.
- PM 18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM = nombre maxi de tous les paramètres définis dans les cycles, numéro d'erreur = 2 indique que cette valeur est trop petite.
(lorsque ces PM sont modifiés, la bufférisation de la mémoire est conservée)
Pour les définitions de macro-instructions, on a :
PM 18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS = nombre maxi de toutes les définitions de macro-instructions, numéro d'erreur = 2 indique que cette valeur est trop petite.
(lorsque ces PM sont modifiés, la bufférisation de la mémoire est conservée)
Le principe suivant est valable pour des variables GUD :
- PM 18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES = nombre maxi de blocs de données GUD par zone (NCK/canal) (si GD1, GD2, GD3, GD9 doivent être définis, la valeur doit être =9 et non pas =4).
- PM 18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK = nombre maxi de toutes les variables globales GUD du NCK, numéro d'erreur = 2 indique que cette valeur est trop petite.
- PM 18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN = nombre maxi de toutes les variables GUD spécifiques aux canaux présentes dans le canal, numéro d'erreur = 2 indique que cette valeur est trop petite.
- PM 18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM = mémoire totale des valeurs de toutes les variables GUD ensemble, numéro d'erreur = 1 indique que cette valeur est trop petite.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

6020 Paramètres machine modifiés - Réorganisation mémoire

Description: On a modifié des paramètres machine qui définissent la partition de la mémoire utilisateur CN. La gestion des données a procédé à une nouvelle répartition en fonction des paramètres machine modifiés.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Aucun remède nécessaire. Réintroduire les données utilisateur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6030 Limite mémoire utilisateur a été adaptée

Description: Au démarrage, la gestion des données vérifie les espaces de mémoire utilisateur réellement disponibles physiquement (DRAM, DPRAM et SRAM) en les comparant aux valeurs contenues dans les paramètres machines spécifiques au système, PM 18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC, PM 18220 $MN_MM_USER_MEM_DPR et PM 18230 $MN_MM_USERMEM_BUFFERED.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Aucun remède nécessaire. La nouvelle valeur maximale admissible peut être chargée dans le paramètre machine modifié.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6035 Le système a seulement %2kO au lieu de %1 kO de mémoire utilisateur libre de type '%3'

Paramètres: %1 = mémoire libre en kO définie pour le modèle de commande
%2 = mémoire libre maximale effective en kO
%3 = type de mémoire, "D" =non secourue, "S" =secourue

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme survient uniquement après un 'démarrage à froid' (=démarrage NCK avec les paramètres machine standard). L'alarme est purement informative. Aucune fonction NCK n'est dérangée. Elle indique que le noyau CN dispose d'une mémoire utilisateur libre inférieure à celle prévue par Siemens pour cette variante de commande. La valeur de la mémoire utilisateur libre effective est également indiquée dans les PM18050 $MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC, PM18060 $MN_INFO_FREE_MEMS_STATIC.
Siemens livre le noyau CN avec des préréglages contenant, selon le modèle, une certaine quantité de mémoire libre pour les réglages spécifiques de l'application concrète. Les systèmes NCK originaux sont réglés d'usine de manière à ce que l'alarme ne se déclenche pas lors d'un démarrage à froid.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: La cause du message peut être due au fait que :
- Le noyau CN contient des logiciels de cycles de compilation d'une taille telle que le matériel ne peut fournir la mémoire libre nécessaire.
- Le noyau CN tourne sur un matériel qui n'est pas conçu pour cette version NCK (dont la mémoire libre est insuffisante).
- Si l'application concrète fonctionne correctement avec la mémoire utilisateur disponible (et peut donc être mise en service sans erreurs), le message peut être ignoré.
- Si l'application concrète ne peut pas ensuite être configurée car la mémoire est insuffisante, il faut soit réduire le cycle de compilation existant, soit, si le matériel le permet, augmenter la mémoire.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6100 Erreur lors de la création de %1, numéro d'erreur %2 %3

Paramètres: %1 = nom de symbole
%2 = Numéro de l'erreur
%3 = le cas échéant code interne d'erreur

Description: Une erreur a été constatée lors de la création d'un cycle de compilation. Le numéro d'erreur donne l'explication du type d'erreur.
- Numéro d'erreur 1 : pas assez de mémoire disponible
- Numéro d'erreur 2 : symbole déjà disponible dans la NCK
- Numéro d'erreur 3 : le nombre de symboles possibles est dépassé
- Numéro d'erreur 4 : nom préfixe non valable
- Numéro d'erreur 5 : grandeur de champ non admise

Remarque : Il est possible que d'autres erreurs de la sorte soient apparues mais pas visualisées.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède:
- Numéro d'erreur 1 : La mémoire réservée configurée dans le PM 18238 $MN_MM_CC_MD_MEM_SIZE doit être augmentée. Si l'erreur survient à la suite du chargement d'une archive, le paramètre machine devra être modifié à la main. Pour cela, éditer l'archive avec 'arcedit' ou corriger le PM dans l'image PM et éviter l'effacement des paramètres machine lors du chargement de l'archive (MMC : mettre à 1 dans 'dino.ini' Ask_for_CFG_RESET.INI = 1) voir aussi le manuel de mise à jour P6.x.
- Numéro d'erreur 2 : Erreur lors de la combinaison ou le rechargement de cycle de compilation : ne pas activer le cycle de compilation.
- Numéro d'erreur 3 : Erreur lors de la combinaison ou le rechargement de cycle de compilation : ne pas activer le cycle de compilation.
- Numéro d'erreur 4 : Erreur dans cycle de compilation : ne pas activer le cycle de compilation.
- Numéro d'erreur 5 : Erreur dans cycle de compilation : ne pas activer le cycle de compilation.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

6200 Mémoire pour PM CC épuisée

Description: La mémoire réservée au rangement des paramètres machine de cycle de compilation est épuisée. Quelques-uns de ces paramètres machine n'ont pu être créés correctement.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Prière d'informer le personnel de maintenance autorisé.
Si l'alarme se présente à la mise en service de cycles de compilation, on peut y remédier en augmentant PM18238 $MN_MM_CC_MD_MEM_SIZE.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

6401 [Canal %1:] Changement d'outil impossible : aucune place disponible pour l'outil %2 dans le magasin %4.

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = chaîne de caractères (descripteur)
%3 = -pas utilisé-
%4 = Numéro de magasin

Description: L'outil ne peut être amené dans le magasin d'outils choisi. Il n'y a pas d'emplacement disponible pour cet outil. Un emplacement approprié est essentiellement déterminé par l'état. Celui-ci doit indiquer que l'emplacement est libre, n'est pas bloqué, n'est pas réservé, n'est pas non plus occupé par un outil très grand. Il est par ailleurs important que le type d'outil corresponde avec le type d'emplacements de magasins éventuellement libres (lorsque, par exemple, tous les emplacements de magasin sont de type 'B' et sont tous libres et que l'outil est de type 'A', cet outil ne peut pas être rangé dans ce magasin.)

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.
- Vérifier si, à la suite de certaines opérations, le magasin n'offre plus d'autre emplacement susceptible d'accueillir un autre outil.
- Vérifier si une hiérarchie des types d'emplacements a été définie et si elle interdit par exemple de ranger un outil de type 'A' à un emplacement libre de type 'B'.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6402 [Canal %1:] Changement d'outil impossible. Magasin n° %2 inexistant

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = Numéro de magasin

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Pas de magasin portant ce numéro.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.
- Vérifier s'il existe un rapport de distance entre le magasin et l'organe porte outil/broche désiré.
- Le programme utilisateur de l'AP peut avoir délivré des données erronées au NCK

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6403 [Canal %1:] Changement d'outil impossible. Emplacement n° %2 inexistant dans magasin %3

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = Numéro de magasin
%3 = Numéro d'emplacement magasin

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. L'emplacement n'existe pas dans le magasin.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.
Le programme utilisateur de l'AP peut avoir délivré des données erronées au NCK

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

6404 [Canal %1:] Changement d'outil impossible. Outil %2 inexistant ou inutilisable

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = chaîne de caractères (descripteur)

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. L'outil cité n'existe pas ou il ne peut pas être monté.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Contrôler si le programme pièce a été écrit correctement.
- Vérifier si les données d'outil ont été définies correctement.
- Vérifier s'il existe un outil de rechange pour l'outil indiqué.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6405 [Canal %1:] Instruction %2 renferme un paramètre d'acquittement AP %3 -identificateur %4

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = numéro d'instruction
%3 = paramètre d'acquittement AP
%4 = code d'erreur

Description: L'instruction mentionnée a été acquittée incorrectement par l'AP dans le contexte actuel. Les affectations suivantes sont définies pour "N° d'instruction" :
1 Déplacer l'outil, charger le magasin ou le décharger
2 Préparer le changement d'outil
3 Exécuter le changement d'outil
4 Préparer et exécuter le changement d'outil avec la commande T
5 Préparer et exécuter le changement d'outil avec la commande M
7 Mettre un terme à un ordre d'outil interrompu
8 Vérifier le déplacement d'outil avec réservation
9 Vérifier le déplacement d'outil
0 Acquitter le transport
Les paramètres 2 et 3 indiquent la commande AP et le numéro d'état de l'acquittement.
Exemple : Paramètre 4 du message d'alarme = 10. Dans le cas d'un déplacement asynchrone d'outils, il n'est pas prévu de réserver un emplacement en mémoire intermédiaire. Dans l'exemple, le paramètre est alors ignoré par le NCK. Autres motifs d'alarme possibles : Le changement d'outil défini par l'ordre est impossible. L'emplacement de magasin cité dans le paramètre controversé n'existe pas dans le magasin.
Le 3ème paramètre - le code d'erreur - donne des informations supplémentaires sur l'alarme. Description :
- 0 = non défini
- 1 = état interdit actuellement ou AP a reçu un état non défini
- 2 = n° de magasin/n° d'emplacement source et/ou destination inconnu
- 3 = non défini
- 4 = n° de magasin et/ou n° d'emplacement de destination pas la destination finale dans le cas d'une instruction de déplacement d'outil
- 5 = non défini
- 6 = n° de magasin et/ou n° d'emplacement source inconnu dans le cas d'un changement d'outil
- 7 = Commande AP avec données incohérentes : soit adresses de magasin incohérentes dans VDI, soit commande NCK différente de l'acquittement AP, soit les deux
- 8 = Commande AP avec données incohérentes : lors d'un refus d'outil, l'outil refusé a été déchargé de manière asynchrone. Le NCK ne peut pas exécuter une nouvelle sélection.
- 9 = Commande AP avec données incohérentes : Les données de la commande d'acquittement veulent envoyer un outil à un emplacement sur lequel se trouve un autre outil.
- 10 = Le déplacement d'outil asynchrone avec réservation est défini uniquement pour déplacer un outil depuis un magasin jusqu'à un emplacement intermédiaire.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Communication AP défectueuse : corriger le programme AP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6406 [Canal %1:] Acquittement AP manque pour instruction %2

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = numéro d'instruction

Description: Il y a encore un acquittement de l'AP en attente pour le changement d'outil. Sans cet acquittement pour le numéro d'ordre cité, le NCK ne peut continuer de travailler. Les valeurs que peut prendre le numéro d'instruction sont décrites sous l'alarme 6405.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Communication AP défectueuse : corriger le programme AP.
- Il est possible de sortir le NCK de l'état d'attente avec l'ordre AP 7.
Ceci a pour effet d'annuler l'ordre en attente.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6407 [Canal %1:] L'outil %2 ne peut pas être rangé à l'emplacement %4 du magasin %3. Définition du magasin non autorisée !

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = chaîne de caractères (descripteur)
%3 = Numéro de magasin
%4 = Numéro d'emplacement magasin

Description: L'outil doit être rangé, à l'aide d'un contrat de chargement d'outil ou d'un contrat de vérification, à un emplacement dont la définition ne remplit pas les conditions de chargement.
Causes probables de l'erreur :
- l'emplacement est interdit ou occupé !
- le type d'outil ne correspond pas au type d'emplacement !
- l'outil est trop grand, les emplacements voisins sont occupés !

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Vérifier si les données du magasin ont été définies correctement (particulièrement le type d'emplacement).
- Vérifier si les paramètres d'outil ont été définis correctement (particulièrement le type d'emplacement).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6410 [Unité TO %1:] Outil %2 a atteint la limite de préavis avec D = %4

Paramètres: %1 = Unité Outil
%2 = descripteur d'outil (nom)
%3 = -pas utilisé-
%4 = Numéro D

Description: Surveillance des outils : Avertissement que le correcteur D indiqué pour l'outil surveillé en durée de vie, en nombre de pièces ou en usure a atteint sa limite de préavis. Le n° D sera indiqué dans la mesure du possible, dans le cas contraire le 4ème paramètre contiendra la valeur 0.
Si la fonction "Somme de correction" est active, il est alors possible que la surveillance de la somme de correction soit active à la place de la surveillance de l'usure. Le type concret de la surveillance d'outil est une propriété de l'outil (voir $TC_TP9). L'indication du numéro d'outil frère n'a pas de signification si l'usinage se fait sans outil de rechange. Cette alarme est déclenchée par la MMC ou par l'AP (= interface OPI). Le contexte canal n'est pas défini. C'est la raison pour laquelle l'unité de CO est indiquée (voir PM 28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6411 [Canal %1:] Outil %2 a atteint la limite de préavis avec D = %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = descripteur d'outil (nom)
%3 = -pas utilisé-
%4 = Numéro D

Description: Surveillance des outils : Avertissement que le correcteur D de l'outil surveillé en durée de vie, en nombre de pièces ou en usure a atteint sa limite de préavis. Le n° D sera indiqué dans la mesure du possible, dans le cas contraire le 4ème paramètre contiendra la valeur 0.
Si la fonction "Somme de correction" est active, il est alors possible que la surveillance de somme de correction soit active à la place de la surveillance d'usure. Le type concret de la surveillance d'outil est une propriété de l'outil (voir $TC_TP9).
L'indication numéro de duplo n'a pas de signification si l'usinage se fait sans outil de rechange.
L'alarme est déclenchée dans le cadre de l'exécution du programme CN.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6412 [Unité TO %1:] Outil %2 a atteint la limite de surveillance avec D = %4

Paramètres: %1 = Unité Outil
%2 = descripteur d'outil (nom)
%3 = -pas utilisé-
%4 = Numéro D

Description: Surveillance des outils : Avertissement que le correcteur D de l'outil surveillé en durée de vie, en nombre de pièces ou en usure a atteint sa limite de surveillance. Le n° D sera indiqué dans la mesure du possible, dans le cas contraire le 4ème paramètre contiendra la valeur 0.
Si la fonction "Somme de correction" est active, il est alors possible que la surveillance de somme de correction soit active à la place de la surveillance d'usure.
Le type concret de la surveillance d'outil est une propriété de l'outil (voir $TC_TP9).
L'indication numéro de duplo n'a pas de signification si l'usinage se fait sans outil de rechange.
Cette alarme est déclenchée par la HMI ou par l'AP (= interface OPI). Le contexte canal n'est pas défini. Pour cette raison, l'unité de CO est indiquée (voir PM28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6413 [Canal %1:] Outil %2 a atteint la limite de surveillance avec D = %4

Paramètres: %1 = Unité Outil
%2 = descripteur d'outil (nom)
%3 = -pas utilisé-
%4 = Numéro D

Description: Surveillance des outils : Avertissement que le correcteur D de l'outil surveillé en durée de vie, en nombre de pièces ou en usure a atteint sa limite de surveillance. Le n° D sera indiqué dans la mesure du possible, dans le cas contraire le 4ème paramètre contiendra la valeur 0.
Si la fonction "Somme de correction" est active, il est alors possible que la surveillance de somme de correction soit active à la place de la surveillance d'usure.
Le type concret de la surveillance d'outil est une propriété de l'outil (voir $TC_TP9).
L'indication numéro de duplo n'a pas de signification si l'usinage se fait sans outil de rechange.
L'alarme est déclenchée dans le cadre de l'exécution du programme CN.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

6415 [Unité TO %1:] Outil %2 avec n° de tranchant %3. Limite de préavis outil atteinte

Paramètres: %1 = Unité Outil
%2 = descripteur d'outil
%3 = numéro de tranchant

Description: Avertissement qu'au moins un tranchant de l'outil surveillé en durée de vie ou en nombre de pièces a atteint sa limite de préavis. Cette alarme est déclenchée par l'interface OPI (MMC, AP). Le contexte canal n'est pas défini. C'est la raison pour laquelle l'unité TO est indiquée.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6416 [Canal %1:] Outil %2 avec n° de tranchant %3 Limite de préavis outil atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = descripteur d'outil
%3 = numéro de tranchant

Description: Avertissement qu'au moins un tranchant de l'outil surveillé en durée de vie ou en nombre de pièces a atteint sa limite de préavis. La limite est reconnue dans le contexte du canal. L'alarme est déclenchée dans le cadre de l'exécution du programme CN.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6417 [Unité TO %1:] Outil %2 avec n° de tranchant %3 Limite de préavis outil atteinte

Paramètres: %1 = Unité Outil
%2 = descripteur d'outil
%3 = numéro de tranchant

Description: Avertissement qu'au moins un tranchant de l'outil surveillé en durée de vie ou en nombre de pièces à usiner a atteint la limite de préavis programmée. Cette alarme est déclenchée par l'interface OPI (MMC, AP). Le contexte canal n'est pas défini. C'est la raison pour laquelle l'unité TO est indiquée.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6418 [Canal %1:] Outil %2 avec n° de tranchant %3 Limite de préavis outil atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = descripteur d'outil
%3 = numéro d'outil

Description: Avertissement qu'au moins un tranchant de l'outil surveillé en durée de vie ou en nombre de pièces à usiner a atteint la limite de préavis programmée. La limite est reconnue dans le contexte du canal. L'alarme est déclenchée dans le cadre de l'exécution du programme CN.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement : l'utilisateur décide des mesures à prendre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

6421 [Canal %1:] Déplacement d'outil impossible. Pas d'emplacement disponible pour l'outil %2 dans le magasin %4.

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = chaîne de caractères (descripteur)
%3 = -pas utilisé-
%4 = Numéro de magasin

Description: L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par MMC ou l'AP - est impossible. L'outil ne peut être amené dans le magasin sélectionné. Il n'y a pas d'emplacement disponible pour cet outil.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier si les données de magasin ont été définies correctement (p. ex. le magasin ne peut pas être bloqué).
- Vérifier si les paramètres d'outil ont été définis correctement (p. ex. le type d'emplacement de l'outil doit coïncider avec les types d'emplacements admis dans le magasin).
- Vérifier si, à la suite de certaines opérations, le magasin n'offre plus d'autre emplacement susceptible d'accueillir un autre outil.
- Vérifier si une hiérarchie de types d'emplacements a été définie et si elle interdit par exemple de ranger un outil de type 'A' à un emplacement libre de type 'B'.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6422 [Canal %1:] Déplacement d'outil impossible. Magasin n° %2 inexistant.

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = Numéro de magasin

Description: L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par MMC ou l'AP - est impossible. Pas de magasin portant ce numéro.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.
- Si l'ordre de déplacement est venu de l'AP : vérifier si le programme AP est correct.
- Lorsque MMC a donné l'ordre de déplacement : vérifier si l'ordre MMC a été alimenté en paramètres corrects.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6423 [Canal %1:] Déplacement d'outil impossible. Emplacement n° %2 inexistant dans magasin %3.

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = Numéro d'emplacement magasin
%3 = Numéro de magasin

Description: L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par MMC ou l'AP - est impossible. L'emplacement de magasin sélectionné n'existe pas dans le magasin indiqué.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6424 [Canal %1:] Déplacement d'outil impossible. Outil %2 inexistant ou inutilisable.

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = chaîne de caractères (descripteur)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par le HMI ou l'AP - est impossible. L'état de l'outil nommé ne permet pas son déplacement. L'outil sélectionné n'est pas défini ou n'est pas autorisé pour la commande.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Contrôler si l'état d'outil 'processus de changement en cours' ('H20') est activé. Dans l'affirmative, la commande de changement d'outil correspondante doit d'abord être terminée par l'AP. Il devrait ensuite être possible de déplacer l'outil.
- Vérifier si les données d'outil ont été définies correctement. Est-ce le bon numéro T annoncé ?
- Vérifier si la commande de déplacement a été paramétrée correctement. L'outil souhaité se trouve t-il sur l'emplacement source ? L'emplacement cible est-il adapté à recevoir l'outil ?
- Vérifier si l'outil est déjà chargé (si l'alarme apparaît lors du chargement de l'outil).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6425 [Canal %1:] L'outil %2 ne peut pas être rangé à l'emplacement %4 du magasin %3. Définition du magasin non autorisée.

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = chaîne de caractères (descripteur)
%3 = Numéro de magasin
%4 = Numéro d'emplacement magasin

Description: L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par MMC ou l'AP - est impossible. L'outil doit être rangé, à l'aide d'un contrat de déplacement, à un emplacement dont la définition ne remplit pas les conditions de chargement.
Causes probables de l'erreur :
- l'emplacement est interdit ou occupé !
- le type d'outil ne correspond pas au type d'emplacement !
- l'outil est trop grand, les emplacements voisins sont occupés !
- si un chargement/déchargement d'outil est prévu - le poste de chargement/déchargement doit être du type "Poste de chargement".
- si un chargement/déchargement d'outil est prévu - il y a une liaison entre le magasin concerné et le poste de chargement/déchargement ?
voir également $TC_MDP1, $TC_MDP2.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.
- Vérifier si, à la suite de certaines opérations, le magasin n'offre plus d'autre emplacement susceptible d'accueillir un autre outil.
- Vérifier si une hiérarchie de types d'emplacements a été définie et si elle interdit par exemple de ranger un outil de type 'A' à un emplacement libre de type 'B'.
- Vérifier que le magasin concerné a une liaison avec le poste de chargement/déchargement ou une distance définie.
- Vérifier que le poste de chargement/déchargement est du type "Poste de chargement".
Voir également $TC_MPP1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

6430 Compteur de pièces : débordement de la table des tranchants surveillés.

Description: Impossibilité d'entrer de nouveaux tranchants dans le tableau de comptage de pièces.
Il est possible d'entrer autant de tranchants dans le compteur de pièces que le NCK peut en contenir en tout.
C'est-à-dire que la limite est atteinte lorsque chaque tranchant de chaque outil a été utilisé une fois exactement pour une pièce.
Si plusieurs pièces sont usinées simultanément sur plusieurs portes outils/broches, le nombre de tranchants peut être entré dans le compteur de pièces
PM 18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA.
Si l'alarme est émise, cela signifie que les tranchants utilisés à partir de maintenant ne feront plus l'objet d'une surveillance en liaison avec le nombre de pièces produites et ce, jusqu'à ce que la table soit vidée avec l'instruction CN SETPIECE par exemple ou par le biais du contrat de HMI, AP (service PI).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Décrémentation de compteur de pièces oubliée ? Alors programmer SETPIECE dans le programme pièce ou incorporer correctement l'instruction correspondante dans le programme AP.
- Si le programme pièce ou le programme AP est correct, il faut régler plus de mémoire pour les tranchants d'outils au moyen du PM18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA (seules des personnes disposant d'un droit d'accès sont habilitées à le faire !).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6431 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction non autorisée. La gestion/surveillance d'outils n'est pas activée.

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme survenant à l'appel d'une fonction de gestion de données qui n'est pas disponible parce que la gestion d'outils ou la surveillance d'outils est désactivée, par exemple les instructions de langage GETT, SETPIECE, GETSELT, NEWT, DELT.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Vérifier de quelle façon la commande CN doit être configurée ! La gestion des outils ou la surveillance des outils sont-elle requises, mais inactives ?
- Un programme pièce conçu pour la CN avec gestion d'outils ou surveillance d'outils est-il utilisé ? Maintenant ce programme démarre sur la CN sans gestion/surveillance d'outils ; cela ne va pas. Il faut soit faire tourner le programme pièce sur une CN appropriée, soit modifier le programme pièce.
- Activer la gestion des outils / la surveillance d'outils par la définition des paramètres machine correspondants. Voir PM18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, PM20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK
- Contrôler si l'option nécessaire est activée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6432 Fonction non exécutable. Aucun outil ne se trouve dans le porte-outil/broche

Paramètres: %1 = numéro de canal

Description: Alarme déclenchée quand on essaie d'effectuer dans le programme pièce du canal nommé une opération impliquant la présence d'un outil sur le porte-outil/broche. Cela peut être par ex. la fonction surveillance du nombre de pièces.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner une autre fonction, sélectionner un autre porte-outil/broche ou charger un outil dans le porte-outils/broche.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

6433 [Canal %1:] Bloc %2 Variable %3 non disponible avec la gestion d'outils

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: La variable système indiquée dans %3 n'est pas disponible avec la gestion d'outils activée. En $P_TOOLP, la fonction GELSELT devrait être utilisée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme. Si $P_TOOLP est programmé, il faut utiliser la fonction GETSELT.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

6434 [Canal %1:] Bloc %2 Commande CN SETMTH non admise car la fonction porte-outils n'est pas active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucun porte-outil maître n'a été défini pour l'état initial (PM20124 $MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0) et donc aucun porte-outil n'est disponible. La commande CN SETMTH n'est pas non plus définie. Le changement d'outil est effectué dans ce réglage par rapport à la broche maître. La broche maître est mise à "1" avec SETMS.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme CN (éliminer ou remplacer SETMHT) ou valider la fonction porte-outil via un paramètre machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6441 Ecriture de $P_USEKT non autorisée.

Description: L'alarme se déclenche lorsqu'on essaie d'écrire la valeur de $P_USEKT. Ceci n'est pas possible, car la programmation T= 'numéro d'emplacement' avec réglage automatique de $P_USEKT est active.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier de quelle façon la commande CN doit être configurée ! (voir bit16 et bit22 dans PM20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK).
- Un programme pièce conçu pour la CN sans T= 'numéro d'emplacement' avec réglage automatique de $P_USEKT est-il utilisé ? Démarrer ce programme sur la CN avec T='numéro d'emplacement' et réglage automatique de $P_USEKT est impossible.
- Il faut soit faire tourner le programme pièce sur une CN appropriée, soit modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6442 [Canal %1:] Fonction non exécutable. Pas d'outil dans le magasin/à l'emplacement souhaité %2.

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = numéro de magasin/numéro d'emplacement

Description: Logique AP certainement erronée. Un changement d'outil avec rejet d'outil est configuré. La commande de préparation est en attente. Un déchargement de l'outil sélectionné est en cours (p. ex. de l'AP). L'AP acquitte la commande de préparation avec 'Répétition sélection outil' (p. ex. état=7). La NCK ne trouve pas l'outil à l'emplacement de magasin indiqué dans la commande AP.
Ou : une intervention illégale de l'opérateur a eu lieu pendant une sélection d'outil en cours (déchargement de l'outil sélectionné). C'est pourquoi l'acquittement AP a échoué.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Le programmeur AP doit respecter les points suivants :
- Veiller à ce que l'outil ne soit pas retiré de son emplacement de magasin (p. ex. programme AP erroné).
- Ne pas retirer l'outil (déchargement) du changement d'outil programmé avant la fin de l'acquittement d'une commande.
!! Il est cependant autorisé de modifier l'endroit de l'outil à mettre en place. La NCK est en mesure de maîtriser cette situation.
Cette alarme complète l'alarme 6405 si cette dernière contient l'identification 8. Ceci devrait améliorer le diagnostic.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6450 [Canal %1:] Bloc %2 Changement d'outil impossible. Numéro d'emplacement de magasin %3 non valide dans le magasin tampon

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro d'emplacement magasin

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. L'emplacement de magasin indiqué est un porte-outil/broche ou est vide.
L'instruction de langage TCI doit seulement être utilisée pour programmer les numéros du magasin tampon autres que outils/supports/broches ; ainsi, par ex. les numéros d'emplacement d'une pince sont autorisés.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier si les données du magasin ($TC_MPP1) sont définies correctement.
- Vérifier si l'instruction de programme à l'origine de l'alarme - par ex. TCI - est paramétrée correctement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6451 [Canal %1:] Bloc %2 Changement d'outil impossible. Pas de magasin tampon défini.

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Aucun magasin tampon n'est défini.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier si les données de magasin sont définies correctement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6452 [Canal %1:] Bloc %2 Changement d'outil impossible. Le numéro de porte-outil/broche =%3 n'est pas défini.

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de porte-outil / broche

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Le numéro de porte-outil/broche n'est pas défini.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Généralités : On doit avoir 'Extension d'adresse maximale programmée s (= numéro de broche / numéro de porte-outil)
de Ts = t', Ms = 6 doit être inférieur à la valeur de PM18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE.
Avec la gestion des magasins : Vérifier si les numéros de porte-outil/broche et les données de magasin sont définies correctement
(voir les variables système $TC_MPP1, $TC_MPP5 du magasin des emplacements tampons).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6453 [Canal %1:] Bloc %2 Changement d'outil impossible. Pas d'affectation entre porte-outil / n° de broche = %3 et l'emplacement en mémoire intermédiaire %4

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de broche
%4 = LocNo

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Aucune affectation n'est définie entre le porte-outil/numéro de broche et le numéro d'emplacement de magasin tampon LocNo.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier si les données de magasin ($TC_MLSR) sont définies correctement.
- Vérifier si l'instruction de programme à l'origine de l'alarme - par ex. TCI - est paramétrée correctement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6454 [Canal %1:] Bloc %2 Changement d'outil impossible. Aucune relation de distance disponible.

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Ni la broche, ni l'emplacement de magasin tampon ne disposent d'une relation de distance.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier si les données de magasin ($TC_MDP2) sont définies correctement.
- Vérifier si l'instruction de programme à l'origine de l'alarme - par ex. TCI - est paramétrée correctement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6455 [Canal %1:] Bloc %2 Le changement d'outil n'est pas possible. L'emplacement de magasin %3 ne figure pas dans le magasin %4

Paramètres: %1 = numéro de canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro d'emplacement magasin
%4 = Numéro de magasin

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. L'emplacement de magasin indiqué ne figure pas dans le magasin désigné.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier si l'instruction de programme en cause - par ex. TCI - a été paramétrée correctement.
- Vérifier si les paramètres du magasin ont été définis correctement. ($TC_MAP6 et $TC_MAP7 du magasin intermédiaire)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

6500 limite capacité mémoire CN atteinte

Description: Le système de fichiers du NCK est saturé.
La mémoire secourue disponible est insuffisante. Remarque : à la première mise en service, des fichiers du système de fichiers CN, tels que des données d'entraînement, des fichiers MMC, des fichiers FIFO, des programmes CN, ... peuvent être concernés.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Adapter la taille de la mémoire secourue (PM18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) ou augmenter la place disponible dans la mémoire secourue, par ex. en déchargeant les programmes pièces inutilisés ou réduire la mémoire en anneau (voir $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6510 Trop de programmes pièce dans la mémoire CN

Description: Le nombre de fichiers dans le système des fichiers (partie de la mémoire CN) a atteint le maximum.
Remarque : À la première mise en service, cela peut concerner des fichiers du système de fichiers CN tels que des données d'entraînement, des fichiers MMC, des fichiers FIFO, des programmes CN ...

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Effacer ou décharger des fichiers (p. ex. programmes pièce) ou
- Augmenter PM18320 $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6520 La valeur du paramètre machine %1%2 est trop petite

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%2 = le cas échéant indice : tableau PM

Description: Le PM18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES détermine le nombre de fichiers protocoles pour les utilisateurs de l'impression en liste. Il y a plus de types d'événements standard utilisés que de types configurés.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Augmenter le PM18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6530 Trop de fichiers dans le répertoire

Description: Le nombre de fichiers dans un répertoire de la mémoire CN a atteint le maximum.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Dans le répertoire concerné, effacer ou décharger des fichiers (p. ex. programmes pièce) ou
- Augmenter PM18280 $MN_MM_NUM_FILES_PER_DIR.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6540 Trop de répertoires dans la mémoire CN

Description: Le nombre de répertoires dans le système de fichiers de la CN (partie de la mémoire CN) a atteint le maximum.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Effacer ou décharger le répertoire (p. ex. pièce) ou
- Augmenter PM18310 $MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6550 Trop de sous-répertoires

Description: Le nombre de sous-répertoires dans un répertoire du NCK a atteint le maximum.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Effacer ou décharger des sous-répertoires dans le répertoire concerné ou
- Augmenter - PM18270 $MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

6560 Format de données non autorisé

Description: On tente d'inscrire des données interdites dans un fichier du NCK. Cette erreur peut notamment survenir lorsque l'on tente de charger des données binaires comme fichier ASCII dans le NCK. L'erreur peut également se produire au cours du prétraitement des cycles (voir PM10700 $MN_PREPROCESSING_LEVEL), quand le bloc de programme pièce est très long. Dans ce cas, segmenter le bloc de programme pièce.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Marquer le fichier comme données binaires (p. ex. extension : .BIN).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6570 limite capacité mémoire CN atteinte

Description: Le système de fichiers DRAM de NCK est saturé. Le contrat ne peut pas être exécuté. Trop de fichiers système ont été créés dans la DRAM.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Démarrer moins de procédures "Exécution de programme externe".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6580 limite capacité mémoire CN atteinte

Description: Le système de fichiers DRAM de NCK est saturé. Le contrat ne peut pas être exécuté. Trop de fichiers ont été chargés.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Effacer ou décharger des fichiers (p. ex. programmes pièce).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6581 Limite mémoire CN utilisateur atteinte

Description: Le système de fichiers DRAM du domaine utilisateur est plein. Le contrat ne peut pas être exécuté.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Effacer ou décharger des fichiers (p.ex. programmes pièces)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6582 Limite mémoire CN constructeur de la machine atteinte

Description: Le système de fichiers DRAM du domaine constructeur de la machine est plein. Le contrat ne peut pas être exécuté.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Effacer ou décharger des fichiers (p.ex. programmes pièces)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6583 Limite mémoire CN système atteinte

Description: Le système de fichiers DRAM du domaine système (Siemens) est plein. Le contrat ne peut pas être exécuté.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Effacer ou décharger des fichiers (p.ex. programmes pièces)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6584 La mémoire CN zone TMP a atteint la limite

Description: Le système de fichiers DRAM de la zone TMP (temporaire) est saturé. Il est impossible d'exécuter la tâche.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Augmenter le PM18351 $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE ou désactiver la précompilation de certains cycles ou de tous ; le cas échéant supprimer des fichiers dans la zone TMP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

6585 La limite de mémoire CN a été atteinte pour Externe

Description: Le système de fichiers DRAM de la zone Externe (Exécution depuis source externe) est saturé. Il est impossible d'exécuter la tâche.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Charger de manière explicite dans le NCK les fichiers à exécuter.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

6693 Fichier %1 est perdu

Paramètres: %1 = nom de fichier

Description: La modification d'un fichier n'a pas pu être terminée correctement en raison d'une chute de tension. Le fichier est perdu.

Réaction: CN pas prête.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Retransférer le fichier dans la mémoire CN.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

6700 [Canal %1:] Valeur du paramètre machine %2%3 trop petite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = descripteur de PM
%3 = le cas échéant indice de champ

Description: Le PM28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP détermine le nombre de types d'événements standard pour les utilisateurs de l'impression en liste. Il y a plus de types d'événements standard utilisés que de types configurés.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Augmenter le PM 28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

7000 Trop d'alarmes CC définies

Description: Un nombre d'alarmes trop élevé ont été définies dans les cycles de compilation. Ce nombre maxi a été dépassé au démarrage, lors de la définition d'une nouvelle alarme CC.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: À part la réduction du nombre d'alarmes CC, il n'existe actuellement aucun remède. (Prendre contact avec SIEMENS AG, Assistance système pour A&D Produits MC, assistance téléphonique (Tél.: voir alarme 1000)).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

7010 Dépassement de plage de numéros MMC

Description: Un nombre fixe de numéros d'alarmes (100) est réservé pour les cycles de compilation. Il a été dépassé lors de la définition d'une alarme de cycle de compilation. (la plage valide se situe entre 0 et 4999).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir les numéros d'alarmes CC dans la plage valide entre 0 et 4999.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

7020 Numéro d'alarme CC n'a pas été attribué

Description: L'identificateur d'alarme utilisé par le concepteur des cycles de compilation n'est pas connu du système. Numéro d'alarme non attribué lors de la génération des alarmes CC.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme peut avoir 2 causes :
- Le numéro d'alarme n'a pas été défini. La définition reste à faire.
- On a utilisé un autre paramètre que celui transmis par NCK.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

7100 Cycles compilation zone VDI : %1 octet(s) pour les entrées, %2 octet(s) pour les sorties. %3 octet(s) disponible(s) au maximum.

Paramètres: %1 = chaîne de caractères (paramètre machine)
%2 = chaîne de caractères (paramètre machine)
%3 = longueur maximale pour interface

Description: La somme des octets d'entrée et de sortie prévus au niveau de l'interface utilisateur VDI pour les cycles de compilation dépasse le nombre maxi de 400 octets.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Régler les paramètres machine définissant la décomposition de l'interface utilisateur VDI pour les cycles de compilation (DB 9) en octets d'entrée et octets de sortie, selon les fonctions contenues dans les cycles de compilation. Le nombre d'octets maximal (400 octets) ne doit pas être dépassé ; la division en octets d'entrée et octets de sortie peut être quelconque.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

7200 Problème avec cycles de compilation avec link externe %1 %2

Paramètres: %1 = Chaîne de caractères descriptifs
%2 = autre indication

Description: Problème avec cycles de compilation chargeables
Exemple:
"Version_conflict_with_CCNCKInterface_Version"
Signification: La version de l'interface du cycle de compilation est incompatible avec la version NCK.
"Loader_problem_from_dFixup"
Signification: Après le chargement de tous les cycles de compilation, il reste des références non résolues, parce qu'il manque un fichier ELD par exemple

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Voir Description fonctionnelle des cycles de compilation !

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

7201 Erreur assertion dans %1 ligne %2

Paramètres: %1 = chaîne de caractères (chemin avec noms de programme)
%2 = chaîne de caractères (numéro de ligne)

Description: Cette alarme est uniquement une alarme de développement. Elle n'apparaît qu'en liaison avec des cycle de compilation externes.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Réaction d'alarme non retardée.

Remède: Prendre contact avec le développeur CC.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

7202 Bit d'option manquant pour %1 : %2 <hex>

Paramètres: %1 = (chaîne de caractères) nom du fichier .elf spécifique au cycle de compilation
%2 = (int) bit d'option requis (hex)

Description: Alarme pour les cycles de compilation SIEMENS. Cette alarme survient si le bit d'option requis n'est pas activé pendant un cycle de compilation SIEMENS.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Réaction d'alarme non retardée.

Remède: Activer le bit d'option requis ou supprimer le fichier .elf de la mémoire flash du système.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

7205 [Canal %1:] Transformation OEM incompatible Version NCK %2 CC %3

Paramètres: %1 = Numéro canal (int)
%2 = Interface pour transformations, version NCK
%3 = Interface pour transformations, version OEM

Description: L'interface dédiée aux transformations OEM a fait l'objet d'une modification dans le système, qui l'a rendue incompatible.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Réaction d'alarme non retardée.

Remède: Charger la nouvelle version du cyle de compilation

Poursuite du programme: Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

7300 Problème avec application COA %1 externe Indice : %2 Information supplémentaire : %3

Paramètres: %1 = Nom de l'application COA
%2 = Indice décrivant le problème de manière plus détaillée
%3 = Paramètres additionnels optionnels

Description: Un problème est survenu lors du chargement de l'application COA. Ce problème est décrit en détail dans les paramètres "Indice" et "Information supplémentaire" :
Indice == 1 : La version de l'interface de l'application COA est incompatible avec la version NCK. L'information supplémentaire renferme la version de l'interface de l'application COA.
Indice == 2 : La mémoire heap (zone d'affectation dynamique de mémoire) sollicitée par l'application COA n'est pas disponible. L'information supplémentaire renferme la capacité en Ko de la mémoire heap nécessaire.
Indice == 3 : En raison d'un manque de mémoire, il n'est pas possible de déclarer les paramètres $P_INCOAP sollicités par l'application COA. L'information supplémentaire renferme la capacité en Ko de la mémoire heap nécessaire.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Indice == 1 : L'application COA n'est pas exécutable dans l'environnement actuel. Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Indice == 2 ou 3 : La mémoire sollicitée par l'application COA ne sera disponible qu'après un autre redémarrage à chaud. Autrement dit, l'alarme ne devrait plus apparaître après un démarrage à chaud (Reset NCK). Sinon, il existe effectivement un problème de mémoire rendant impossible l'exécution de l'application COA (voir Indice == 1).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

7301 Erreur assertion dans %1 ligne %2

Paramètres: %1 = Nom de fichier
%2 = Numéro de ligne

Description: Cette alarme est une pure alarme de développement. Elle ne survient que dans les applications COA externes.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Réaction d'alarme non retardée.

Remède: Questionner les développeurs de l'application COA.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

7500 Bloc %1 Niveau de protection invalide pour instruction %2 (niveau de protection actif : %3 prog. : %4)

Paramètres: %1 = numéro de bloc
%2 = instruction programmée
%3 = niveau de protection actuel de l'instruction
%4 = niveau de protection programmée de l'instruction

Description: Lors de l'affectation d'un niveau de protection à une instructions de programme pièce avec REDEF
- une instructions de programme pièce illicite a été programmée
- le niveau de protection programmé est logiquement inférieur (supérieur en valeur) au niveau de protection actuel de l'instruction considérée.
- le fichier de définition n'a pas été pourvu d'une protection en écriture suffisante. La protection en écriture du fichier doit être au moins aussi élevée que le niveau de protection le plus élevé qui a été attribué dans ce fichier de définition à une instruction de programme pièce

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger les fichiers de définition /_N_DEF_DIR/_N_MACCESS_DEF ou /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF-CESS_ DEF. Les instructions de langage à utiliser selon la configuration du système figurent dans le manuel d'utilisation Siemens ou dans la documentation du constructeur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8000 [Canal %1:] Option 'Routines d'interruption' non activée

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Pour déclencher les routines d'interruption et le retrait rapide du contour, les signaux d'entrée rapides NCK sont nécessaires. Cette fonction n'est pas incluse dans la version de base et doit être installée ultérieurement en cas de besoin.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Ne pas utiliser les entrées rapides d'interruption ou prendre contact avec le constructeur de la machine pour l'installation ultérieure de cette extension !

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8010 Option 'Activation de plus de %1 axes' non activée

Paramètres: %1 = nombre d'axes

Description: Le nombre d'axes machine défini dans le PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED est supérieur au nombre autorisé par le système.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Le nombre total de tous les axes configurés dans le PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED ne doit pas dépasser le nombre maximal d'axes (selon la configuration -> Option, version de base : 4 axes).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8020 Option 'Activation de plus de %1 canaux' inactivée

Paramètres: %1 = nombre de canaux

Description: On a activé un deuxième canal alors que l'option correspondante n'est pas installée.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Ramener le nombre des canaux à 1 dans le PM spécifique au système PM10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP ou équiper la CN de l'option pour deuxième canal.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8021 Option 'Activation de plus de %1 GMFC' non valide

Paramètres: %1 = nombre de groupes à mode de fonctionnement commun

Description: L'option pour le nombre de GMFC ne correspond pas au nombre de GMFC activés.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Procéder à l'extension de l'option pour un nombre supérieur de GMFC. Activer un nombre de GMFC moindre.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8022 Option 'Activation de plus de %1 Ko SRAM' inactivée

Paramètres: %1 = taille mémoire

Description: L'option capacité mémoire ne correspond pas à la SRAM installée.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Acheter l'option.
- Activer moins de SRAM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8023 L'option 'Activation de plus de %1 Ko de mémoire utilisateur AP' n'a pas été mise à 1

Paramètres: %1 = taille mémoire

Description: L'option pour la capacité de mémoire ne correspond pas à la mémoire utilisateur de l'AP utilisée

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/service après-vente habilité.
- Acheter l'option
- Utiliser moins de mémoire utilisateur dans l'AP

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

8024 L'option 'Activation de plus de %1 magasins' n'est pas activée.

Paramètres: %1 = Nombre de magasins admis

Description: L'option pour l'activation de plusieurs magasins n'est pas activée.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Acheter l'option
- Diminuer le nombre de magasins (PM 18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE)

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8030 [Canal %1:] Bloc %2 Option 'Interpolation de plus de %3 axes' inactivée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nombre d'axes admis

Description: L'option pour le nombre d'axes en interpolation ne correspond pas au nombre d'axes programmés dans le groupe d'interpolation.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Option : installer l'option "Interpolation de plus de 4 axes" (le nombre d'axes admissible peut alors être paramétré) ou programmer dans le programme pièce au maximum le nombre d'axes autorisé par la configuration de la commande.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8031 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 : L'axe n'est pas doté de la fonction d'interpolation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe, numéro de broche

Description: Il est envisagé d'utiliser comme axe en interpolation un axe ou une broche défini(e) comme axe supplémentaire ou comme broche auxiliaire (voir PM30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 8).

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir l'axe comme un axe avec interpolation (voir PM30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 8) ou modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8032 Option 'Activation de plus de %1 axes Link' non valide

Paramètres: %1 = nombre d'axes

Description: L'option pour le nombre d'axes Link ne correspond pas au nombre d'axes configurés dans le PM10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Acheter l'option.
- Configurer un nombre moindre d'axes Link.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

8034 Option 'Activation de conteneurs d'axes' non valide

Description: L'option pour l'activation de la fonction conteneur d'axes n'est pas activée dans le PM10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Acheter l'option.
- Ne pas configurer de conteneur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8036 Option : les fréquences d'interpolation ou d'échantillonnage d'asservissement de position réglés ne doivent pas être différents pour link NCU.

Description: L'option pour l'activation de 'FAST_IPO_LINK' n'est pas activée. Toutes les fréquences d'interpolation ou d'échantillonnage d'asservissement de position doivent être identiques pour link NCU (voir description : FAST-IPO-LINK).

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Acheter l'option.
- Ou ne pas activer différentes fréquences d'interpolation ou d'échantillonnage d'asservissement de position (voir PM10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO et PM10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8037 Option 'Activation de APC/Nombre de filtres de consigne de courant' pas activée

Description: Plus de six filtres de consigne de courant ont été activés dans l'entraînement, alors que l'option correspondante ne l'a pas été.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Acheter l'option.
- Désactiver la fonction 'Advanced Positioning Control' (APC) dans l'entraînement.
- Régler six filtres de consigne de courant au maximum dans l'entraînement.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8038 Option 'Activation de plus de %1 axe pilote Link' inactivée

Paramètres: %1 = nombre d'axes

Description: L'option pour le nombre d'axes pilote Link ne correspond pas au nombre d'axes configurés dans PM30554 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_NCU.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Acheter l'option.
- Réduire le nombre d'axes pilotes Link configurés.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

8040 PM %1 remis à zéro, option correspondante inactivée

Paramètres: %1 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Un paramètre machine a été activé qui est verrouillé par une option.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
S'adresser pour l'installation de l'option au constructeur de la machine ou au service commercial A&D MC de SIEMENS AG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

8041 Axe %1 : PM %2 remis à zéro, option correspondante insuffisante

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Le nombre d'axes sélectionnés dans le PM optionnel correspondant est épuisé. Des fonctions de sécurité ont été sélectionnées pour un nombre trop grand d'axes dans les paramètres machine d'axe PM SAFE_FUNCTION_ENABLE.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: --

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8044 Option pour la fréquence d'interpolation %1 ms inactivée

Paramètres: %1 = Fréq. IPO non autorisée :

Description: L'option pour l'activation d'une fréquence d'interpolation de %1 ms n'est pas activée.
Option - fréq. IPO admise :
- sans option >= 8ms
- 1er niveau >= 6ms
- 2ème niveau >= 4ms
- 3ème niveau >= 2ms
- 4ème niveau < 2ms

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Acheter l'option.
- Augmenter la fréquence d'interpolation (par ex. via PM10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8050 Option 'entrées/sorties SPL' n'est pas active.

Description: Pour Solution-Line, le nombre de SPL-I/O n'a pas été défini dans la donnée option.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner dans la donnée option le domaine SI-Basic ou SI-Confort

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

8051 L'option 'Manivelle sur Profibus' n'est pas activée

Description: L'option relative au fonctionnement numérique des manivelles sur le Profibus n'est pas activée.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Débloquer l'option 'Manivelle sur Profibus'.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8080 %1 option(s) activée(s) mais aucun code de licence n'a été introduit pour justifier la licence

Paramètres: %1 = nombre d'options non-licenciées

Description: Une option ou plusieurs options ont été activées, mais le code de licence justifiant de l'acquisition de ou des options n'a pas été introduit.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Générer un code de licence via Internet en allant sur http://www.siemens.com/automation/licence et l'introduire dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

8081 %1 option(s) activée(s), mais elles ne sont pas justifiées par le code de licence

Paramètres: %1 = nombre d'options non-licenciées

Description: Une ou plusieurs options ont été activées pour lesquelles le code de licence introduit ne convient pas.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Générer un nouveau code de licence via Internet en allant sur http://www.siemens.com/automation/licence et l'introduire dans le groupe fonctionnel "Mise en service", fonction (HSK) "Licences".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

8082 Le code de licence a été introduit trois fois de façon erronée, effectuer un POWER-ON (coupure/remise sous tension) avant la prochaine introduction

Description: Le code de licence a été introduit au moins trois fois de suite de façon erronée. Avant de l'introduire une nouvelle fois, il faut effectuer un POWER ON (coupure puis remise sous tension).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Effectuer un Power-On du noyau CN et réintroduire le code de licence (juste).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

8088 L'option 'Sélection d'outils non spécifiques à la rectification' n'est pas possible

Description: Ce logiciel système est ciblé pour permettre de sélectionner uniquement des outils spécifiques à la rectification (c.-à-d. des outils du type 4xx).

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: sélectionner un outil de type 4xx (outil de rectification)
ou installer une version standard du logiciel système

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

8098 Combinaison d'options invalide (%1)

Paramètres: %1 = masque binaire des options

Description: Pour cette carte NCU, il existe des restrictions dans la combinaison des options :
L'option "2 canaux" et les options "langage externe", "grignotage", "compensation neuronale des défauts aux transitions entre quadrants", "mesure niveau 2" s'excluent mutuellement !
Bit0 (LSB) : grignotage
Bit1 : langage externe
Bit2 : compensation neuronale des défauts aux transitions entre quadrants
Bit3 : mesure niveau 2

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Régler les options en conséquence.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

8100 [Canal %1:] Bloc %2 : fonction impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: - Impossible pour des raisons d'embargo économique :
- 1. Actions synchrones : L'écriture de l'avance, de la correction et des offsets axiaux ($AA_VC, $AC_VC, $AA_OVR, $AA_VC et $AA_OFF) à partir d'actions synchrones ainsi que le dressage continu ne sont programmables qu'une fois par bloc.
- 2. Mesure étendue : La 'mesure cyclique' (MEAC) et la 'mesure à partir d'une action synchrone' ne sont pas possibles.
- 3. Interpolation d'axes : Le nombre d'axes en interpolation ne doit pas dépasser 4 (y compris le pilotage simultané synchrone d'axes par les actions synchrones "DO POS[X]=$A...", DO FA[X]=$A...").).

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8101 L'option n'est pas suffisante pour éviter les collisions.

Description: Le niveau de l'option n'est pas suffisant pour la fonction désirée. Raisons possibles :
1. Des zones de protection 3D ont été créées en nombre excessif.
2. Le type de zone de protection demandé n'est pas autorisé.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: 1. Faire l'acquisition d'un niveau d'option suffisant.
2. Réduire le nombre de zones de protection 3D.
3. Eviter de demander un type de zone de protection non autorisé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

8120 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Couplage générique %4 nécessaire

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Axe asser.
%4 = chaîne de caractères

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le niveau de l'option n'est pas suffisant pour la fonction désirée. Raisons possibles :
Des couplages ont été créés en nombre excessif.
Le nombre d'axes pilotes autorisés a été dépassé pour un ou pour plusieurs couplages.
L'étendue des fonctions n'a pas été validée pour un ou pour plusieurs couplages.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Faire l'acquisition d'un niveau d'option suffisant.
Réduire le nombre de couplages activés simultanément.
Réduire le nombre d'axes pilotes par couplage ou n'utiliser que l'étendue des fonctions qui a été validée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

9000 %1e manivelle en panne

Paramètres: %1 = Numéro de la manivelle

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
La manivelle PROFIBUS est en panne.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Rétablir la liaison avec la manivelle PROFIBUS.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

9050 Périphérie PROFIBUS : Absence du signe de vie, adresse logique de zone de slots / E/S %1

Paramètres: %1 = Adresse de zone

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
Le signe de vie de la zone des slots / E/S est absent. Il n'est momentanément pas possible de lire les données de la périphérie PROFIBUS.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Contrôler la liaison établissant la communication avec la périphérie PROFIBUS.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

9052 Périphérie PROFIBUS : Absence du signe de vie, adresse logique de zone de slots / E/S %1

Paramètres: %1 = Adresse de zone

Description: PROFIBUS/PROFINET uniquement :
Le signe de vie de la zone des slots / E/S est absent. Il n'est momentanément pas possible d'écrire des données sur la périphérie PROFIBUS.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Contrôler la liaison établissant la communication avec la périphérie PROFIBUS.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10203 [Canal %1:] Départ programme sans prise de référence (action = %2<ALNX>)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro / Nom de l'action

Description: Départ programme a été actionné en mode MDA ou AUTOMATIQUE et au moins un axe à prise de référence obligatoire n'a pas atteint le point de référence.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Avec le paramètre machine spécifique aux axes, PM20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK (départ programme sans point de référence), il peut être décidé si une prise de référence doit avoir lieu ou non avant le départ programme. La prise de référence peut être déclenchée de manière spécifique aux axes ou aux canaux.
Prise de référence spécifique aux canaux : le front montant du signal d'interface CN/AP DB21-30 DBX1.0 (Activer prise de référence) déclenche une séquence automatique qui démarre les axes du canal dans l'ordre indiqué dans le PM spécifique aux axes, PM34110 $MA_REFP_CYCLE_NR (ordre des axes pour prise de référence spécifique aux canaux). 0 : L'axe ne participe pas à la prise de référence spécifique aux canaux mais nécessite une prise de référence pour le Départ programme ; -1 : L'axe ne participe pas à la prise de référence spécifique aux canaux mais ne nécessite pas une prise de référence pour le Départ programme ; 1- 8 : Séquence de démarrage pour la prise de référence spécifique aux canaux (démarrage simultané avec un numéro identique) ; 1 - 31 : Type CPU
Prise de référence spécifique aux axes : actionner la touche de sens correspondant au sens paramétré dans le PM spécifique aux axes, PM34010 $MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (accostage du point de référence dans le sens moins).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10207 [Canal %1:] Erreur lors activation/désactivation de la fonction de numérisation

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Une erreur est survenue à l'activation/désactivation du module de numérisation, p. ex. pas dans l'état channel-ready, déjà activé...

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Actionner la touche Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10208 [Canal %1:] Actionner 'Départ progr.' pour reprendre l'exécution du programme

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La commande est dans l'état souhaité, suite à recherche de bloc avec calculs. Maintenant le programme peut être démarré par un Départ CN ou l'état peut être modifié par écrasement en mémoire/Jog.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Actionner Départ CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10209 [Canal %1:] Arrêt interne de CN après recherche de bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Cette alarme interne sert seulement à déclencher un arrêt de la CN.
L'alarme est délivrée dans les situations suivantes :
- PM11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 0 == 1 et le dernier bloc d'action est chargé pour exécution à la suite de la recherche de bloc. L'alarme 10208 est alors activée en fonction du signal d'interface CN/AP DB21-30 DBX1.6 (Action AP terminée).
- L'alarme 10208 a été inhibée par l'utilitaire PI _N_FINDBL (troisième décade du paramètre renseigné avec "2"). Selon qu'un sous-programme de recherche est configuré ou non (PM11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1), l'alarme 10209 est mise à 1 à la fin du sous-programme de recherche ou à l'achèvement du dernier bloc d'action dans l'exécution des blocs.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Actionner Départ CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10222 [Canal %1:] Communication canal-canal impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le canal a reçu un acquittement négatif de la communication canal-canal parce que le numéro de canal-cible n'est pas connu. Par ex. : START(x) ou WAITE(x), mais canal x n'a pas été initialisé.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Cette alarme signale d'éventuelles erreurs. Le programme se poursuit si aucun acquittement n'est demandé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10223 [Canal %1:] L'ordre %2 est déjà donné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom de l'événement

Description: Le canal a reçu un acquittement négatif de la communication canal-canal parce que cette commande est déjà activée ou pas encore terminée, par ex. : INIT(x,"ncprog"), alors qu'une spécification de sélection de programme est déjà activée pour canal x.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Cette alarme signale d'éventuelles erreurs. Le programme se poursuit si aucun acquittement n'est demandé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10225 [Canal %1:] Ordre refusé

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le canal a reçu un ordre qui ne peut pas être exécuté.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Actionner la touche Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

110261 [Canal %1:] Pour la préparation de bloc, la communication est surchargée

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La communication interne entre les modules NCK évaluant les signaux VDI spécifiques aux canaux (démarrage/arrêt/remise à zéro/effacement de parcours résiduel/ASUPS/...) et le prétraitement de blocs est surchargée. Le temps de calcul mis à disposition des modules de préparation de bloc est insuffisant.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Il faut laisser plus de temps de calcul à disposition du module de préparation de bloc. Pour cela, il est possible d'augmenter la valeur du paramètre machine $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO ou $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

10299 [Canal %1:] Fonction Auto-Repos non disponible

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La fonction (mode de fonctionnement) Auto-Repos non disponible a été sélectionnée dans le canal.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10600 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction auxiliaire pendant filetage actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une sortie de fonction auxiliaire est programmée dans un bloc de filetage.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Cette erreur peut en entraîner d'autres si le déplacement correspondant à l'exécution du bloc de filetage est trop court et que ce bloc est suivi d'autres blocs (blocs de filetage) ne comportant pas d'arrêt de l'usinage.
Remèdes possibles :
- Programmer un déplacement plus long et/ou une vitesse de déplacement plus faible.
- Sortir la fonction auxiliaire dans un autre bloc (section de programme).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10601 [Canal %1:] Bloc %2 Vitesse en fin de bloc est nulle pendant filetage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme ne survient que lorsque plusieurs blocs sont programmés à la suite les uns des autres avec G33. La vitesse de fin de bloc est nulle dans le bloc indiqué alors qu'un autre bloc de vitesse suit. Les causes peuvent être par exemple les suivantes :
- G9
- Fonction auxiliaire après déplacement
- Sortie de fonction auxiliaire avant le déplacement du bloc suivant
- Axe de positionnement dans le bloc

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce en ne programmant pas "Arrêt en fin de bloc" avec G09.
Remplacer "Sortie de fonctions auxiliaires avant/après le déplacement" dans le paramètre machine général PM 11110 $MN_AUXFU_GROUP_SPEC [n] (définissant le moment de la sortie d'un groupe de fonctions auxiliaires) par "Sortie de fonctions auxiliaires pendant le déplacement".
Bit 5 = 1 : Sortie de fonctions auxiliaires avant le déplacement
Bit 6 = 1 : Sortie de fonctions auxiliaires pendant le déplacement
Bit 7 = 1 : Sortie de fonctions auxiliaires après le déplacement

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10602 [Canal %1:] Bloc %2 Limitation vitesse pendant filetage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pendant l'exécution du bloc de filetage indiqué, l'axe dépasserait sa vitesse maximale si la correction de vitesse de broche était sur la position maxi.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Aucune action n'est nécessaire si la vitesse d'axe n'est pas limitée (filetage sans défaut). Dans le cas contraire, programmer une vitesse de rotation de broche plus faible pour le bloc de filetage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10604 [Canal %1:] Bloc %2 Augmentation du pas de vis trop élevée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'augmentation du pas de vis conduit à une surcharge de l'axe. Lors de la vérification, la correction de vitesse de rotation broche est supposée à 100%.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Réduire dans le programme pièce la vitesse de rotation de broche, la progression du pas de vis ou la longueur de la trajectoire.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10605 [Canal %1:] Bloc %2 Diminution du pas de vis trop importante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La diminution du pas de vis conduit à une immobilisation de l'axe dans le bloc de filetage.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire dans le programme pièce la diminution du pas de vis ou la longueur de la trajectoire.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10607 [Canal %1:] Bloc %2 Filetage avec frame non exécutable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le rapport entre la longueur du filetage et le pas de vis est faussé par le frame actuellement en vigueur.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Effectuer le filetage avec G33, G34, G35 sans frame.
Utiliser G63 ou G331/G332.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10610 [Canal %1:] Axe %2 pas arrêté

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un axe/une broche a été positionné avec la commande POSA/SPOSA pour plusieurs blocs. La position de destination programmée n'était pas encore atteinte ("arrêt précis fin" - fenêtre) au moment où l'axe/la broche était déjà de nouveau programmé.
Exemple :
N100 POSA[U]=100
:
N125 X... Y... U... ; p. ex. : axe U encore en déplacement (N100) !

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier le programme pièce et le corriger (analyser si le déplacement au-delà des limites de bloc est ici pertinent). Empêcher le changement de bloc à l'aide du mot clé WAITP pour les axes ou WAITS pour les broches jusqu'à ce que les axes de positionnement ou les broches aient atteint leur destination.
Exemple pour les axes :
N100 POSA[U]=100
:
N125 WAITP[U]
N130 X... Y... U...
Exemple pour les broches :
N100 SPOSA[2]=77
:
N125 WAITS(2)
N130 M6

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10620 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 atteint fin de course logiciel %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = chaîne de caractères

Description: Pendant le déplacement, la CN constate que le fin de course logiciel serait dépassé dans le sens indiqué. Le dépassement de la zone de déplacement n'a pas encore pu être détecté au niveau de la préparation de blocs en raison d'une correction de déplacement avec la manivelle électronique ou d'une transformation de coordonnées encore active.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Prendre les mesures correctives suivantes en fonction de la cause du déclenchement de l'alarme :
- Correction par manivelle ou décalage d'origine externe : Annuler la correction de déplacement et l'éviter / la diminuer lors de la répétition du programme.
- Transformation : vérifier les décalages d'origine programmés / réglés (frame actuel). Si les valeurs sont correctes, décaler le porte-outil afin d'éviter le déclenchement de la même alarme (avec nouvelle interruption) à la répétition du programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10621 [Canal %1:] Axe %2 se trouve en fin de course logiciel %3%4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = chaîne de caractères
%4 = Axe du fin de course logiciel. Il est indiqué uniquement s'il diffère de l'axe en déplacement.

Description: L'axe donné se trouve déjà sur le fin de course logiciel indiqué.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les paramètres machine PM 36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS / PM 36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 et PM 36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS / PM 36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 pour les fins de course logiciels.
Revenir du fin de course logiciel en mode de fonctionnement JOG.
Informer le personnel / le service après-vente habilité.
Paramètres machine :
Contrôler si le deuxième fin de course logiciel a été sélectionné dans les signaux d'interface spécifiques aux axes : DB31, ... DBX12.3 (2e fin de course logiciel plus) et DB31, ... DBX12.2 (2e fin de course logiciel moins).

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10630 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 atteint limite zone de travail %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe, numéro de broche
%4 = chaîne de caractères (+ ou -)

Description: L'axe indiqué viole la limitation de zone de travail. Ceci n'est décelé que lors de l'exécution des blocs, soit parce qu'avant la transformation, les valeurs d'axe minimales n'ont pas pu être déterminées, soit qu'il existe un déplacement forcé.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Programmer un autre déplacement et ne pas exécuter de déplacement forcé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10631 [Canal %1:] Axe %2 se trouve sur la limite de zone de travail %3%4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Axe, broche
%3 = chaîne de caractères (+ ou -)
%4 = Axe de limitation de la zone de travail. Il est indiqué uniquement s'il diffère de l'axe en déplacement.

Description: L'axe indiqué atteint la limite de la zone de travail en mode JOG.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Contrôler les données de réglage : SD 43420 $SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS et SD 43430 $SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS pour la limitation de la zone de travail.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10632 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 atteint la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe, numéro de broche
%4 = chaîne de caractères (+ ou -)

Description: L'axe indiqué viole la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées. Ce constat ne s'effectue pas avant l'exécution des blocs, soit parce qu'il n'a pas été possible de déterminer les valeurs d'axe minimales avant la transformation, soit parce qu'on est en présence d'un mouvement corrigé.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Programmer un autre déplacement et ne pas exécuter de déplacement forcé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10633 [Canal %1:] Axe %2 est à la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées %3%4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Axe, broche
%3 = chaîne de caractères (+ ou -)
%4 = Axe de limitation de la zone de travail, spécifique au système de coordonnées. N'est indiqué que lorsqu'il diffère de l'axe en déplacement.

Description: L'axe indiqué atteint en mode JOG la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le paramètre système $P_WORKAREA_CS_xx de la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10634 [Canal %1:] Axe %2 Correction de rayon d'outil pour type %3 Limitation de la zone de travail inactive Cause : L'outil n'est pas parallèle aux axes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Axe, broche
%3 = 0 : SCB, 1 : SCP / SCR

Description: La correction du rayon d'outil n'est pas prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans l'axe indiqué.
Cause : l'orientation de l'outil n'est pas parallèle aux axes (en raison d'un porte-outil actif ou d'une transformation active par exemple).
L'alarme est délivrée dans le mode JOG.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: La correction de rayon d'outil ne peut être prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans le mode JOG que si l'outil est parallèle aux axes.
Pour que cette fonction soit possible, il faut aussi que le porte-outil et les transformations soient désactivés.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10635 [Canal %1:] Axe %2 Correction de rayon d'outil pour type %3 Limitation de la zone de travail inactive Cause : ni fraise, ni foret

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Axe, broche
%3 = 0 : SCB, 1 : SCP / SCR

Description: La correction de rayon d'outil n'est pas prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans l'axe indiqué.
Cause : L'outil doit être du type Fraise ou Foret.
L'alarme est délivrée dans le mode JOG.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: La correction de rayon d'outil ne peut être prise en compte que pour les fraises ou les forets, pour les limitations de la zone de travail dans le mode JOG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10636 [Canal %1:] Axe %2 Correction de rayon d'outil pour type %3 Limitation de la zone de travail inactive Cause : La transformation est active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Axe, broche
%3 = 0 : SCB, 1 : SCP / SCR

Description: La correction de rayon d'outil n'est pas prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans l'axe indiqué.
Cause : Une transformation est active
L'alarme est délivrée dans le mode JOG.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: La correction de rayon d'outil ne peut pas être prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans le mode JOG lorsque la transformation est active.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10637 [Canal %1:] Axe %2 Correction de rayon d'outil pour type %3 Limitation de la zone de travail inactive Cause : L'outil n'est pas actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Axe, broche
%3 = 0 : SCB, 1 : SCP / SCR

Description: La correction de rayon d'outil n'est pas prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans l'axe indiqué.
Cause : Il n'y a pas d'outil actif
L'alarme est délivrée dans le mode JOG.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: La correction de rayon d'outil ne peut pas être prise en compte pour la limitation de la zone de travail dans le mode JOG s'il n'y a pas d'outil actif.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10650 [Canal %1:] Faux paramètres machine Gantry Axe %2 Erreur N° %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = axe
%3 = numéro d'erreur

Description: Une valeur incorrecte a été introduite dans le paramètre machine spécifique aux axes Gantry. Les autres indications sont fournies par le numéro de l'erreur.
- Erreur n° = 1 => ensemble Gantry ou désignation d'axe asservi erroné.
- Erreur n° = 2 => programmation multiple de l'axe directeur.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier et corriger les paramètres machine :
PM37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0: aucun axe Gantry 1 : axe directeur du groupe 1 11 : axe asservi du groupe 1 2 : axe directeur du groupe 2 12 : axe asservi du groupe 2 3 : axe directeur du groupe 3 13 : axe asservi du groupe 3

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

10651 [Canal %1:] Erreur de configuration Gantry, numéro d'erreur %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = raison

Description: La configuration Gantry réglée dans le paramètre machine est erronée. L'ensemble Gantry concerné et la raison de l'alarme sont indiqués par le paramètre de transfert.
Le paramètre de transfert est composé comme suit :
- %2 = désignation de l'erreur + ensemble Gantry (XX).
- %2 = 10XX => pas d'axe directeur déclaré
- %2 = 20XX => pas d'axe asservi déclaré
- %2 = 30XX => contenus différents dans PM30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN axe asservi et axe directeur
- %2 = 40XX => différence d'affectation du canal ou de la NCU pour les axes Gantry
- %2 = 50XX => pas d'axe asservi déclaré dans ce canal
- %2 = 60XX => différence d'affectation du canal pour l'axe directeur
- %2 = 10000 => erreur, l'axe asservi est l'axe géométrique
- %2 = 11000 => erreur, l'axe de positionnement piloté par l'API est l'axe asservi
- %2 = 12000 => erreur, l'axe de cycle de compilation est l'axe asservi
- %2 = 13000 => erreur, l'axe Gantry est la broche
- %2 = 14000 => erreur, l'axe Gantry est à engrenage Hirth

p. ex. erreur n° 1001 = pas d'axe directeur déclaré, ensemble Gantry 1.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier et corriger les paramètres machine :
PM37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0: aucun axe Gantry
1: axe directeur du groupe 1
11: axe asservi du groupe 1
2: axe directeur du groupe 2
12: axe asservi du groupe 2
3: axe directeur du groupe 3
13: axe asservi du groupe 3

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10652 [Canal %1:] Axe %2 Seuil d'alarme Gantry dépassé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = axe

Description: L'axe Gantry asservi a dépassé la valeur seuil contenue dans le PM37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
1. Contrôler l'axe (mauvais fonctionnement mécanique ?).
2. Mauvais réglage du PM (PM37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING). Modification de ce PM efficace après un Reset.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10653 [Canal %1:] Axe %2 Seuil d'alarme Gantry dépassé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = axe

Description: L'axe Gantry asservi a dépassé le seuil de défaut paramétré dans PM37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR (tolérance valeur réelle).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
1. Contrôler l'axe (mauvais fonctionnement mécanique ?).
2. Mauvais paramétrage du PM37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR. POWER ON est nécessaire après modification du PM.
Quand les axes n'ont pas encore été référencés, le PM37130 $MA_GANTRY_POS_TOL_REF équivaut à un critère de déclenchement d'un message d'alarme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10654 [Canal %1:] Attendre le départ de la synchronisation de l'ensemble Gantry %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = ensemble Gantry

Description: Ce message d'alarme apparaît quand les axes sont prêts pour la synchronisation. Maintenant, la synchronisation de l'ensemble Gantry peut s'effectuer. La différence réelle entre l'axe directeur et l'axe asservi est supérieure au seuil d'alarme Gantry défini dans le PM 37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING. La synchronisation doit être lancée de manière explicite avec le signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX29.4 (Lancer synchronisation Gantry).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Voir la description des fonctions spéciales dans le manuel de description des fonctions, Axes Gantry (G1)

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10655 [Canal %1:] La synchronisation est en cours pour l'ensemble Gantry %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = ensemble Gantry

Description: Aucune autre explication.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10656 [Canal %1:] Axe %2 L'axe Gantry asservi est en surcharge dynamique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = axe

Description: L'axe Gantry asservi subit une surcharge dynamique, cela signifie qu'il n'est plus en mesure de suivre la dynamique de l'axe pilote

Réaction: GMFC pas prêt.
Réaction d'alarme locale.
Canal pas prêt.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Comparer les paramètres machine de l'axe Gantry asservi aux paramètres de l'axe Gantry pilote

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10657 [Canal %1:] Axe %2 Mise hors tension dans l'état 'Seuil de défaut Gantry dépassé'

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = axe

Description: Il y a eu mise hors tension dans l'état 'Seuil de défaut Gantry dépassé' (alarme 10653).
Le défaut ne peut être éliminé que par l'effacement du PM37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou par
la désactivation de la surveillance étendue (PM37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit0).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
1. Eliminer de décalage (obliquité) mécanique
2. Contrôler l'axe (fonctionne-t-il correctement du point de vue mécanique ?)
3. Effacer le PM37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou désactiver la surveillance étendue
4. Le PM37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR est mal réglé
Après une modification du PM , il faut faire une remise sous tension.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10658 [Canal %1:] Axe %2 Etat illicite de l'axe %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = Détection d'erreur et unité Gantry

Description: Détection d'erreur et unité Gantry
- 30XX => Le groupe d'axes Gantry ne peut pas être fermé car tous les axes Gantry ne sont pas dans un même canal.
- 40XX => Le groupe d'axes Gantry ne peut pas être fermé car les axes Gantry ont des états différents, par ex. l'axe est affecté à l'AP.
- 50XX => Le groupe d'axes Gantry doit changer de canal sur demande de l'AP, mais les axes Gantry ne sont pas tous connus dans le nouveau canal.
- 60XX => Le groupe d'axes Gantry doit être affecté au canal sur demande du programme CN, mais le canal ne connaît pas tous les axes Gantry.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Détection d'erreur:
- 30XX => affecter tous les axes Gantry au canal courant, p.ex. par permutation d'axe.
- 40XX => mettre tous les axes du groupe Gantry dans le même état, par ex. affecter tous les axes au programme CN ou affecter tous les axes à l'automate AP.
- 50XX => déclarer tous les axes Gantry au canal demandé.
- 60XX => déclarer tous les axes Gantry au canal demandé.
:end

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10700 [Canal %1:] Bloc %2 Violation zone protection NCK %3 en mode Automatique ou MDA

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = numéro de zone de protection

Description: La zone de protection en NCK définie pour la pièce a été violée. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie par rapport à la pièce peut être traversée après un nouveau Départ programme.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Traversée de la zone de protection possible après un nouveau Départ programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10701 [Canal %1:] Bloc %2 Violation zone protection %3 spécifique au canal en Automatique ou MDA

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = numéro de zone de protection

Description: La zone de protection spécifique au canal définie par rapport à la pièce a été violée. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie par rapport à la pièce peut être traversée après un nouveau Départ programme.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Traversée de la zone de protection possible après un nouveau Départ programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10702 [Canal %1:] Violation zone de protection NCK %2 en mode manuel

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de zone de protection

Description: La zone de protection en NCK définie pour la pièce a été violée. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie par rapport à la pièce peut être traversée après un nouveau Départ programme.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Traversée de la zone de protection possible après un nouveau Départ programme.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10703 [Canal %1:] Violation zone de protection %2 spécifique au canal en mode manuel

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de zone de protection

Description: La zone de protection spécifique au canal définie par rapport à la pièce a été violée. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie par rapport à la pièce peut être traversée après un nouveau Départ programme.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Traversée de la zone de protection possible après un nouveau Départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10704 [Canal %1:] Bloc %2 Surveillance de zone de protection non garantie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Il est venu s'ajouter des déplacements supplémentaires pour un axe géométrique qui n'ont pas pu être pris en compte par la préparation des blocs. Il n'est donc pas garanti que les zones de protection seront respectées. Il s'agit d'un simple avertissement n'exigeant pas d'intervention.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Assurer à travers d'autres mesures que le mouvement des axes géométriques, y compris le mouvement complémentaire, ne viole pas les zones de protection. (Avertissement survient malgré tout) ou bien exclure les mouvements supplémentaires.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10706 [Canal %1:] Zone de protection NCK %2 atteinte en manuel avec axe %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de zone de protection
%3 = Nom d'axe

Description: La zone de protection NCK relative à la pièce a été atteinte avec l'axe indiqué. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie pour la pièce peut être traversée après libération par l'AP.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Traversée de la zone de protection possible après libération par l'AP.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10707 [Canal %1:] Zone de protection spécifique au canal %2 atteinte en manuel avec axe %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de zone de protection
%3 = Nom d'axe

Description: La zone de protection relative à la pièce et spécifique au canal a été atteinte avec l'axe indiqué. Noter qu'une zone de protection relative à l'outil est encore active. La zone de protection définie pour la pièce peut être traversée après libération par l'AP.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Traversée de la zone de protection possible après libération par l'AP.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

10710 [Canal %1:] Bloc %2 Conflit en rectification sans centres

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche

Description: La rectification sans centres est activée et on a exécuté un bloc remplissant au moins une des conditions suivantes :
- G96 est active et la broche d'entraînement est la broche maître.
- La broche d'entraînement appartient à un groupe.
- Les axes de la transformation "sans centres" sont en conflit avec une transformation active et un outil est actif.
- "Vitesse périphérique de meule constante" est activée pour la broche d'entraînement.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10720 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Fin de course logiciel %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = chaîne de caractères (+ ou -)

Description: En décrivant la trajectoire programmée, l'axe concerné active le fin de course logiciel. L'alarme sera activée lors de la préparation du bloc concerné du programme pièce.
Si dans le PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 11=0, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10722. Si dans le PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 11=1, une possibilité plus étendue est proposée pour diagnostiquer la violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans la HMI.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les positions dans le programme CN et les corriger.
Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Paramètres machine : contrôler PM 36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS / PM 36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 et PM 36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS / PM 36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 pour les fins de course logiciels.
Signaux d'interface spécifiques aux axes : contrôler si le deuxième fin de course logiciel DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2e fin de course logiciel plus/moins) a été sélectionné.
Avec le frame actuel, contrôler les décalages d'origine actuellement actifs.
Contrôler par ailleurs les décalages d'origine externes, les déplacements en correction ($AA_OFF), les DRF et les composants des transformations.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10721 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Fin de course logiciel %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = chaîne de caractères (+ ou -)

Description: Le mouvement planifié viole le fin de course logiciel actuellement activé pour l'axe.
Lors d'un REPOS, l'alarme est activée pendant la préparation des blocs de démarrage ou des blocs restants.
Si bit 11 = 0 dans le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10723. Si bit 11 = 1 dans le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, une possibilité plus étendue est proposée pour diagnostiquer la violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans la HMI. Voir aussi Alarme 10723 dans le Manuel de diagnostic.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Déterminer la cause du décalage de la position de départ ou de la position de destination. L'instruction REPOS sera exécutée à la fin d'un ASUP (sous-programme asynchrone) ou des ASUP système. Voir aussi le renvoi aux ASUP.
Dans les signaux d'interface CN/AP spécifiques à un axe DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2e fin de course logiciel Plus / Moins), vérifier si le 2e fin de course logiciel est sélectionné.
Avec le frame actuel, contrôler le décalage d'origine actuellement actif.
Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés ($AA_OFF), DRF et les composantes des transformations.
Annuler le programme CN avec un Reset CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10722 [Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Fin de course logiciel %6 violé, parcours restant : %7 %3<ALUN> violé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Unité de parcours
%4 = Numéro de bloc, Etiquette|Numéro+Chaîne(+/-)|Parcours restant

Description: La trajectoire programmée viole le fin de course logiciel actuellement activé pour l'axe. L'alarme est activée lors de la préparation du bloc concerné du programme pièce.
Si bit 11 = 1 dans le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10720. L'alarme 10722 propose une possibilité plus étendue pour diagnostiquer la violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans la HMI.
Voir aussi Alarme 10720 dans le Manuel de diagnostic.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les positions dans le programme CN et les corriger.
Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Contrôler les PM36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS / PM36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 et PM36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS / PM36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 pour les fins de course logiciels.
Contrôler les signaux d'interface spécifiques aux axes : DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2e fin de course logiciel plus/moins) pour vérifier si le 2e fin de course logiciel a été sélectionné.
Avec le frame actuel, contrôler les décalages d'origine actuellement actifs.
Contrôler par ailleurs les décalages d'origine externes, les déplacements corrigés ($AA_OFF), DRF et les composants des transformations.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10723 [Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Fin de course logiciel %6 violé, parcours restant : %7 %3<ALUN>

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Unité de parcours
%4 = Numéro de bloc, Etiquette|Numéro+Chaîne(+/-)|Parcours restant

Description: Le mouvement planifié viole le fin de course logiciel actuellement activé pour l'axe.
Lors d'un REPOS, l'alarme est activée pendant la préparation des blocs de démarrage ou des blocs restants.
Si bit 11 = 1 dans le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10721. L'alarme 10723 propose une possibilité plus étendue pour diagnostiquer la violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans la HMI.
Voir aussi Alarme 10721 dans le Manuel de diagnostic.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Déterminer la cause du décalage de la position de départ ou de la position de destination. L'instruction REPOS sera exécutée à la fin d'un ASUP (sous-programme asynchrone) ou des ASUP système. Voir aussi le renvoi aux ASUP.
Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Contrôler les PM 36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS / PM 36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 et PM 36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS / PM 36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 pour les fins de course logiciels.
Contrôler les signaux d'interface spécifiques à un axe : DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2e fin de course logiciel Plus / Moins), pour vérifier si le 2e fin de course logiciel est sélectionné.
Avec le frame actuel, contrôler le décalage d'origine actuellement actif.
Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés ($AA_OFF), DRF et les composantes des transformations.
Annuler le programme CN avec un Reset CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10730 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Limitation zone de travail %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = chaîne de caractères (+ ou -)

Description: Cette alarme est générée s'il s'avère que lors de la préparation des blocs que la trajectoire programmée amène l'axe à violer la limitation de la zone de travail.
Si le bit 11 est à 0 dans le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10732. Si le bit 11 est à 1 dans le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, une possibilité de diagnostic plus étendue est proposée en cas de violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans la HMI.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: a) Vérifier que les positions sont correctement indiquées dans le programme CN et les corriger le cas échéant.
b) Vérifier les décalages d'origine (frame en cours)
c) Corriger les limites de zone de travail avec G25/G26 ou
d) Corriger les limites de zone de travail par le biais des données de réglage ou
e) Désactiver les limites de zone de travail avec la donnée de réglage : 43410 WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10731 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Limitation zone de travail %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = chaîne de caractères (+ ou -)

Description: Le déplacement prévu viole la limitation de la zone de travail momentanément activée pour l'axe.
Lors d'un REPOS, l'alarme est activée pendant la préparation des blocs de démarrage ou des blocs restants.
Cette alarme est délivrée à la place de l'alarme 10733 si le bit 11 du PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK n'est pas mis à 1.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Déterminer la cause du décalage de la position de départ ou de la position de destination. L'instruction REPOS sera exécutée à la fin d'un ASUP (sous-programme asynchrone) ou d'un ASUP système. Voir aussi le renvoi aux ASUP.
Avec le frame actuel, contrôler le décalage d'origine actuellement actif.
Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés ($AA_OFF), DRF et les composantes des transformations.
Annuler le programme CN par un Reset CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10732 [Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Limitation de la zone de travail violée, parcours restant : %6 %3<ALUN>

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Unité de parcours
%4 = Numéro de bloc, Etiquette|Parcours restant

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Cette alarme est générée s'il apparaît au cours de la préparation des blocs que la trajectoire programmée amène l'axe à violer la limitation de la zone de travail.
Si bit 11=1 dans le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10730. L'alarme 10732 propose une possibilité plus étendue pour diagnostiquer la violation de la limitation de la zone de travail. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans la HMI.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: a) Vérifier que les positions sont correctement indiquées dans le programme CN et les corriger le cas échéant.
b) Vérifier les décalages d'origine (frame en cours)
c) Corriger la limitation de la zone de travail avec G25/G26 ou
d) Corriger la limitation de la zone de travail par le biais des données de réglage ou
e) Désactiver la limitation de la zone de travail avec la donnée de réglage SD 43410 $SA_WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10733 [Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Limitation de la zone de travail violée, parcours restant : %6 %3<ALUN>

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Unité de parcours
%4 = Numéro de bloc, Etiquette|Parcours restant

Description: Le mouvement planifié viole la limitation de la zone de travail actuellement activée pour l'axe.
Lors d'un REPOS, l'alarme est activée pendant la préparation des blocs de démarrage ou des blocs restants.
Si bit 11 = 1 dans le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, cette alarme sera délivrée à la place de l'alarme 10731. L'alarme 10733 propose une possibilité plus étendue pour diagnostiquer la violation du fin de course logiciel. Pour cela, le fichier d'alarmes ALUN* doit figurer dans la HMI.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Déterminer la cause du décalage de la position de départ ou de la position de destination. L'instruction REPOS sera exécutée à la fin d'un ASUP (sous-programme asynchrone) ou d'un ASUP système. Voir aussi le renvoi aux ASUP.
Avec le frame actuel, contrôler le décalage d'origine actuellement actif.
Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés ($AA_OFF), DRF et les composantes des transformations.
Annuler le programme CN avec un Reset CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10735 [Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Violation de la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées, parcours restant : %6 %3<ALUN>

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Unité de parcours
%4 = Numéro de bloc, Etiquette|Parcours restant

Description: Si, lors de la préparation des blocs, il apparaît que la trajectoire programmée amène l'axe à violer la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées, alors cette alarme est générée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: a) Dans le programme CN, vérifier l'exactitude des indications de position et, le cas échéant, les corriger.
b) Contrôler les décalages d'origine (frame actuel).
c) Corriger la limitation de la zone de travail avec WALCS1 ... WALCS9,
d) corriger la limitation de la zone de travail via $P_WORKAREA_CS_LIMIT_PLUS ou via$P_WORKAREA_CS_LIMIT_MINUS ou bien
e) désactiver la limitation de la zone de travail avec $P_WORKAREA_CS_MINUS_ENABLE =FALSE ou avec $P_WORKAREA_CS_PLUS_ENABLE.
Dans les cas d) et e) il convient ensuite de réactiver le groupe des limitations de la zone de travail spécifiques au système de coordonnées qui ont été sélectionnées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10736 [Canal %1:] Bloc %5 Axe %2 Violation de la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées, parcours restant : %6 %3<ALUN>

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Unité de parcours
%4 = Numéro de bloc, Etiquette|Parcours restant

Description: Si, lors de la préparation des blocs, il apparaît que la trajectoire programmée amène l'axe à violer la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées, alors cette alarme est générée. L'alarme est activée lors de la préparation des blocs d'accostage ou des blocs résiduels avec REPOS.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Déterminer la cause du décalage de la position de départ ou de la position de destination. L'instruction REPOS sera exécutée à la fin d'un ASUP (sous-programme asynchrone) ou d'un ASUP système. Voir aussi le renvoi aux ASUP.
Avec le frame actuel, contrôler le décalage d'origine actuellement actif.
Vérifier également les décalages d'origine externes, les mouvements corrigés ($AA_OFF), DRF et les composantes des transformations.
Annuler le programme CN avec un Reset CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10740 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de blocs vides dans la programmation d'accostage/de retrait en douceur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Entre le bloc d'accostage/de retrait en douceur et le bloc fixant la tangente d'approche et de retrait, il ne doit pas figurer un nombre supérieur de blocs à celui indiqué par le PM20202 $MC_WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10741 [Canal %1:] Bloc %2 Inversion de sens durant mouvement d'accostage et de retrait en douceur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a programmé une marge de sécurité qui, perpendiculairement au plan d'usinage, ne se situe pas entre le point de départ et le point d'arrivée du contour de l'accostage/du retrait en douceur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10742 [Canal %1:] Bloc %2 Distance d'accostage/de retrait en douceur non valable ou non programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Causes possibles :
- Le paramètre DISR n'a pas été indiqué dans un bloc d'accostage et de retrait en douceur ou bien sa valeur est inférieure ou égale à 0.
- Lors d'un accostage ou d'un retrait en douceur avec cercle et rayon d'outil actif, le rayon du contour d'accostage et de retrait en douceur généré en interne est négatif. Le contour d'accostage et de retrait en douceur généré en interne est un cercle ayant un rayon tel que sa correction par le rayon de correction actuel (somme du rayon d'outil et de l'offset OFFN) donne la trajectoire du centre de l'outil ayant le rayon programmé DISR.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10743 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation multiple d'accostage/de retrait en douceur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a tenté d'activer un mouvement d'accostage/de retrait en douceur avant la fin du mouvement d'accostage/de retrait en douceur précédant.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10744 [Canal %1:] Bloc %2 Pas de définition valable de la direction d'accostage/de retrait en douceur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La direction tangentielle d'accostage/retrait en douceur (WAB) n'est pas définie.
Causes possibles :
Le bloc d'accostage n'est plus suivi dans le programme par un bloc contenant des informations de déplacement.
Le bloc d'accostage n'est pas précédé dans le programme par un bloc contenant des informations de déplacement.
La tangente pour le mouvement d'accostage de retrait en douceur est perpendiculaire au plan d'usinage actuel.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10745 [Canal %1:] Bloc %2 Position finale d'accostage/retrait en douceur ambiguë

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La position programmée dans le bloc d'accostage/retrait en douceur et le bloc suivant est perpendiculaire à la direction d'usinage et on n'a pas programmé dans le bloc d'accostage/retrait en douceur de position dans le plan d'usinage.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Soit supprimer la position de l'axe d'accostage du bloc d'accostage/retrait en douceur ou du bloc suivant, soit programmer dans le bloc l'accostage/retrait en douceur une position dans le plan d'usinage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10746 [Canal %1:] Bloc %2 Arrêt du pré-traitement des blocs pour accostage/retrait en douceur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un arrêt du pré-traitement des blocs a été inséré entre le bloc d'accostage/de retrait en douceur et le bloc suivant qui définit la direction de la tangente ou entre le bloc d'accostage/de retrait en douceur et le bloc suivant qui définit la position finale.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10747 [Canal %1:] Bloc %2 Direction de retrait non définie pour accostage/retrait en douceur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans un bloc de retrait/d'accostage en douceur avec quart de cercle ou demi-cercle (G248 ou G348), on n'a pas programmé le point final dans le plan d'usinage, et G143 ou G140 sans correction de rayon d'outil est actif.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Les modifications suivantes sont possibles :
- Indiquer dans le bloc d'accostage/de retrait en douceur le point final dans le plan d'usinage.
- Activer la correction de rayon d'outil (possible uniquement pour G140 et non pour G143).
- Indiquer explicitement le côté de retrait par G141 ou G142.
- Effectuer le retrait suivant une droite au lieu d'un cercle.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10748 [Canal %1:] Bloc %2 plan de retrait non admis pour accostage/retrait en douceur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une position du plan de retrait a été programmée avec DISRP ; cette position ne se trouve pas entre la distance de sécurité (DISCL) et le point de départ (à l'accostage) ou le point final (au retrait) du mouvement d'accostage/de retrait en douceur.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10750 [Canal %1:] Bloc %2 Activation de la correction de rayon d'outil sans numéro d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un outil T... doit être sélectionné pour que la CN puisse prendre en compte les valeurs de correction correspondantes.
À chaque outil (numéro T) est automatiquement affecté un bloc de données de correction (D1) qui contient les valeurs de correction (paramètres P1 - P25). Il est possible d'affecter à un outil jusqu'à neuf blocs de données de correction en désignant le bloc de données souhaité par le numéro D (D1 - D9).
La correction de rayon de fraise (CRF) est prise en compte lorsque G41 ou G42 est programmée. Les valeurs de correction sont contenues dans les paramètres P6 (valeur géométrique) et P15 (valeur d'usure) du bloc de données de correction actif Dx.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer un numéro d'outil à l'adresse T... avant d'appeler la CRO avec G41/G42.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10751 [Canal %1:] Bloc %2 Risque de collision lors de la correction du rayon d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La fonction de détection d'un "goulet d'étranglement" (calcul du point d'intersection des blocs de déplacement corrigés qui suivent) n'a pas pu calculer de point d'intersection pour le nombre de blocs de déplacement reconnus. Il est de ce fait possible que l'une des trajectoires équidistantes croise le contour de la pièce et provoque un défaut.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le programme pièce et, si possible, le modifier de manière à éviter les coins intérieurs quand les déplacements risquent d'être plus petits que la valeur de correction. (Les coins extérieurs ne sont pas critiques dans la mesure où il est possible de prolonger les équidistantes ou d'insérer des blocs intermédiaires de sorte qu'il y ait toujours un point d'intersection).
Augmenter le nombre des blocs de déplacement examinés dans le PM20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS (valeur standard : 3) ; ceci alourdit cependant les calculs et, de ce fait, le temps de cycle des blocs.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10752 [Canal %1:] Bloc %2 Débordement du tampon local de blocs lors de la correction de rayon d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La correction de rayon de fraise doit mémoriser en tampon un nombre variable de blocs intermédiaires afin de pouvoir calculer, pour chaque bloc, la trajectoire d'outil équidistante. La taille du tampon n'est pas facile à déterminer. Elle dépend du nombre de blocs sans informations de déplacement dans le plan de la correction, du nombre des éléments de contour à insérer et de la courbure en interpolation spline et polynomiale.
La taille du tampon est donnée par le système et ne peut être modifiée par PM.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Réduire dans la mémoire tampon l'espace occupé par la modification du programme :
- en évitant :
les blocs sans paramètres de déplacement dans le plan de correction
les blocs contenant des éléments de contour présentant une courbure variable (p. ex. ellipses) et les angles de courbure plus petits que le rayon de correction (scinder ces blocs en plusieurs blocs).
- Réduire le nombre de blocs examinés pour surveiller les collisions (PM 20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10753 [Canal %1:] Bloc %2 Sélection de la correction de rayon d'outil uniquement possible dans un bloc linéaire

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'activation de la correction du rayon d'outil avec G41/G42 n'est autorisée que dans des blocs dans lesquels la fonction G00 (rapide) ou la fonction G01 (avance) est active.
Il doit y avoir au moins un axe du plan G17 à G19 inscrit dans le bloc contenant G41/G42 ; il est cependant recommandé d'y inscrire les deux axes car lors d'une sélection de correction ce sont généralement les deux axes qui sont déplacés.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Corriger le programme ; programmer la sélection de correction dans un bloc contenant une interpolation linéaire.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10754 [Canal %1:] Bloc %2 Annulation de la correction de rayon d'outil uniquement possible dans un bloc linéaire

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La désactivation de la correction du rayon d'outil avec G40 n'est autorisée que dans des blocs dans lesquels la fonction G00 (rapide) ou la fonction G01 (avance) est active.
Il doit y avoir au moins un axe du plan G17 à G19 inscrit dans le bloc contenant G40 ; il est cependant recommandé d'y inscrire les deux axes car lors d'une désélection de correction ce sont généralement les deux axes qui sont déplacés .

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Corriger le programme ; programmer la sélection de correction dans un bloc contenant une interpolation linéaire.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10755 [Canal %1:] Bloc %2 Sélection de la correction de rayon d'outil avec CONT impossible au point de départ courant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: À l'activation de la correction de rayon de fraise avec CONT, le point de départ du bloc d'accostage se trouve à l'intérieur du cercle de correction et provoque déjà un défaut de contour.
Lorsque la correction de rayon de fraise est activée avec G41/G42, le mode d'accostage (NORM ou CONT) détermine le mouvement de correction quand la position réelle momentanée se situe derrière le contour. Avec CONT, un cercle de rayon égal à celui de la fraise est tracé autour du point de départ programmé (= point final du bloc d'accostage). La tangente passant par la position réelle momentanée qui ne provoque pas de défaut de contour est le déplacement d'accostage.
Lorsque le point de départ se trouve à l'intérieur du cercle de correction tracé autour du point de destination, aucune tangente ne passe par ce point.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Programmer la sélection de CRF de telle manière que le point de départ du déplacement d'accostage se trouve à l'extérieur du cercle de correction tracé autour du point de destination (déplacement programmé > rayon de correction). Les possibilités sont les suivantes :
Sélection dans le bloc précédent
Insertion d'un bloc intermédiaire
Sélectionn du mode d'accostage NORM

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10756 [Canal %1:] Bloc %2 Annulation impossible de la correction de rayon d'outil avec CONT au point final programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: À l'annulation de la correction de rayon de fraise, le point final programmé se trouve à l'intérieur du cercle de correction. Il y aurait défaut de contour si ce point était accosté sans correction.
Lorsque la correction de rayon de fraise est désactivée avec G40, le mode d'accostage (NORM ou CONT) détermine le mouvement de correction quand le point final se situe derrière le contour. Avec CONT, un cercle de rayon égal à celui de la fraise est tracé autour du dernier point pour lequel la correction est encore active. La tangente qui passe par la position finale programmée sans provoquer de défaut de contour est le déplacement de retrait.
Lorsque le point final programmé se trouve à l'intérieur du cercle de correction tracé autour du point de destination, aucune tangente ne passe par ce point.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Programmer la désactivation de la CRF de telle manière que le point final programmé se trouve à l'extérieur du cercle de correction défini autour du dernier point de correction actif. Les possibilités suivantes sont à disposition :
- Retrait dans le bloc suivant
- Insertion dun bloc intermédiaire
- Sélection du mode de retrait NORM

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10757 [Canal %1:] Bloc %2 Modification du plan de correction impossible si correction de rayon d'outil activée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour pouvoir changer de plan de correction (G17, G18 ou G19), l'annulation préalable de la correction du rayon de fraise avec G40 est nécessaire.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Insérer dans le programme pièce un bloc intermédiaire contenant l'annulation de la correction. Le changement de plan effectué, sélectionner la correction de rayon de fraise dans un bloc d'accostage avec interpolation linéaire.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10758 [Canal %1:] Bloc %2 Rayon de courbure avec valeur de correction variable trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La correction du rayon de fraise actuelle (la fraise utilisée) est trop grande pour le rayon du contour programmé.
Dans un bloc contenant une correction de rayon d'outil variable, la correction doit être possible en tout point du contour ou en aucun point, avec la plus petite et la plus grande valeur de correction de la plage programmée. Il ne doit y avoir sur le contour aucun point pour lequel le rayon de courbure se trouve à l'intérieur de la plage variable de correction.
S'il y a changement de signe de la valeur de correction à l'intérieur d'un bloc, les deux côtés du contour sont vérifiés, sinon seulement le côté de la correction.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Utiliser une fraise plus petite ou prendre déjà en compte une partie du rayon de la fraise lors de la programmation du contour.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10759 [Canal %1:] Bloc %2 Trajectoire parallèle à l'orientation de l'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans un bloc contenant une interpolation de type Spline ou polynomiale, la trajectoire corrigée est parallèle en un point au moins à l'orientation de l'outil, c'est-à-dire que la trajectoire possède une tangente perpendiculaire au plan de la correction.
La tangente en un point de la trajectoire est considérée comme parallèle à l'orientation de l'outil si l'angle compris entre les deux directions est inférieur à la valeur limite définie dans le PM21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Les droites parallèles à l'orientation de l'outil sont cependant autorisées dans le fraisage périphérique, de même que les cercles dont le plan est perpendiculaire au plan de correction (utilisation pour sortie en douceur de la rainure).
Dans le fraisage en bout (CUT3D, CUT3DF, CUT3DFS), les droites parallèles à l'orientation outil ne sont pas admises.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Ne pas décrire la section de contour avec des splines ou des polynômes mais avec des droites et des cercles. Diviser la géométrie de la pièce en éléments et annuler la correction de rayon de fraise entre les éléments.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10760 [Canal %1:] Bloc %2 Axe de l'hélice non parallèle à l'orientation de l'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lorsque la correction de rayon d'outil est active, une hélice n'est autorisée que si l'axe de celle-ci est parallèle à l'outil, c'est-à-dire que le plan du cercle et le plan de correction doivent être identiques.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Orienter l'axe de l'hélice perpendiculairement au plan d'usinage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10761 [Canal %1:] Bloc %2 Correction de rayon d'outil impossible pour ellipse à plus d'un tour

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de l'usinage de l'intérieur d'une ellipse, les rayons de courbure sont en partie plus grands et en partie plus petits que la correction de rayon d'outil.
Il en résulterait une division en 4 blocs partiels avec des rayons de courbure plus grands et plus petits que le rayon de correction. Plusieurs tours entraîneraient, en raison du nombre illimité des blocs partiels en résultant, un alourdissement énorme des calculs, de sorte que ce cas de figure est refusé avec déclenchement de l'alarme.
Si une correction est possible partout ou n'est possible nulle part sur l'ellipse, les ellipses s'étendant sur plus d'un tour complet sont également autorisées.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Utiliser une fraise avec un rayon plus petit ou programmer le bloc de déplacement dans des blocs contenant au maximum un tour.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10762 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de blocs vides entre 2 blocs de déplacement avec correction de rayon d'outil activée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le nombre maximal de blocs vides est défini par un paramètre machine.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: - Modifier le programme pièce.
- Modifier le paramètre machine.
- Vérifier si SBL2 est sélectionné. Avec SBL2, un bloc est généré pour chaque ligne de programme pièce, ce qui peut entraîner un dépassement du nombre admissible de blocs vides entre 2 blocs de déplacement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10763 [Canal %1:] Bloc %2 La composante de la trajectoire dans le plan de correction s'annule

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La surveillance de collision alors que la correction de rayon d'outil est active fait que la composante de la trajectoire du bloc devient nulle dans le plan de correction. L'absence dans le bloc d'origine d'informations sur un déplacement perpendiculaire au plan de correction signifie que ce bloc sera sauté.
L'alarme peut être inhibée avec le PM 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 1 = 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Le comportement est correct aux endroits étroits ne pouvant être usinés avec l'outil actif.
- Modifier le cas échéant le programme pièce.
- Si nécessaire, utiliser un outil avec un rayon plus petit.
- Programmer CDOF/CDOF2.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10764 [Canal %1:] Bloc %2 Trajectoire discontinue avec correction de rayon d'outil active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme est déclenchée lorsque, la correction de rayon d'outil étant active, le point de départ utilisé pour le calcul de la correction ne correspond pas au point final du bloc précédent. Ce cas peut se présenter, par exemple, lorsqu'un axe géométrique est déplacé en axe de positionnement entre deux blocs ou lorsque la correction de longueur d'outil est modifiée en présence d'une transformation cinématique active (p. ex. transformation 5 axes).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10765 [Canal %1:] Bloc %2 La correction de rayon d'outil 3D n'est pas possible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme survient lorsque l'on essaie d'activer la correction de rayon d'outil 3D alors que l'option nécessaire n'est pas installée sur la CN.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: L'option ne peut être activée par modification des paramètres machine car le code nécessaire est physiquement absent.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10766 [Canal %1:] Changement d'orientation de face non admis entre bloc %2 et bloc %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme survient lors du fraisage 3D en bout lorsque, au changement de bloc, l'usinage de la surface définie dans le premier bloc se poursuit par l'usinage de la face arrière de cette surface dans le second bloc. Le numéro de bloc indiqué dans l'alarme concerne le second bloc.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10767 [Canal %1:] Bloc %2 Usinage avec un angle latéral différent de 0 impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le cas du fraisage en bout avec une fraise convexe demi-cercle l'angle latéral doit être égal à 0, quand le vecteur normal à la surface et l'orientation de l'outil forment un angle inférieur à l'angle limite défini par le PM21082 $MC_CUTCOM_PLANE_ORI_LIMIT, c'est-à-dire que, dans ce cas, seule l'anticipation angulaire (angle d'avance) peut être différente de 0.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Mettre éventuellement un autre outil en oeuvre (fraise boule).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10768 [Canal %1:] Bloc %2 Orientation d'outil non admise pour correction de rayon d'outil 3D

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme peut survenir lors d'un fraisage en bout 3D : L'angle compris entre la normale à la surface à usiner et le plus grand vecteur normal à la surface de l'outil est inférieur à la valeur définie dans le PM 21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT ou bien l'outil est orienté de telle manière que l'usinage devrait se dérouler sur la face arrière de la surface. Le plus grand vecteur normal à la surface est le vecteur dont la direction s'écarte le plus de la pointe de l'outil (c'est-à-dire parallèlement à l'axe longitudinal de l'outil).
Dans le cas d'outils cylindriques ou d'outils se terminant par un embout cylindrique (tels que la fraise convexe demi-cercle normale), ce vecteur est perpendiculaire au vecteur de l'outil. Pour des outils de ce type, l'alarme signale un angle trop petit entre la surface à usiner et l'axe longitudinal de l'outil ou une génératrice du cylindre. Pour les outils dont la surface (valable) ne se termine pas par un embout cylindrique mais par un embout conique (p. ex. fraise conique type cône direct ou fraise convexe demi-cercle dont le cône demi-cercle est défini sur moins de 90 degrés), l'alarme signale un angle trop petit entre une génératrice du cône et le cône de la surface à usiner.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Modifier le programme pièce. Mettre éventuellement un autre outil en oeuvre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10769 [Canal %1:] Bloc %2 Vecteur normal à la face non admis pour correction de rayon d'outil 3D

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le cas de fraisage 3D en bout, le vecteur normal à la surface et le vecteur tangent à la trajectoire sont théoriquement orthogonaux entre eux, c'est-à-dire qu'ils doivent former un angle de 90 degrés. Étant donné que les deux vecteurs peuvent être programmés indépendamment, des écarts par rapport à cet angle sont possibles et admissibles. Il y a seulement génération de l'alarme quand l'angle entre le vecteur normal à la surface et le vecteur tangent à la trajectoire devient inférieur à celui défini par le PM21084 $MC_CUTCOM_PLANE_PATH_LIMIT.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10770 [Canal %1:] Bloc %2 Changement du type d'angle à la suite d'une modification d'orientation lorsque la correction de rayon d'outil est active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le type d'angle (intérieur ou extérieur) dépend non seulement de la trajectoire programmée mais aussi de l'orientation de l'outil. On effectue pour cela une projection de la trajectoire programmée dans le plan perpendiculaire à l'orientation actuelle de l'outil et l'on y détermine le type d'angle. L'alarme est déclenchée lorsque, entre deux blocs de déplacement, on a programmé un changement d'orientation (dans un ou plusieurs blocs) ayant pour conséquence que le type d'angle à la fin du premier bloc de déplacement est différent de celui du point de départ du second bloc.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10771 [Canal %1:] Bloc %2 Débordement du tampon local de blocs lors du lissage de l'orientation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette erreur survient lorsque l'espace mémoire ne suffit pas pour les blocs à mémoriser.
Cette erreur n'apparaît que lorsque le logiciel a été mal configuré.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Augmenter le tampon local.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10772 [Canal %1:] Bloc %2 Modification d'orientation inadmissible à l'activation/la désactivation du fraisage 3D en bout

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En fraisage en bout, les blocs intermédiaires comprenant uniquement une modification d'orientation ne sont pas admis entre le bloc d'activation et le premier bloc à corriger ou entre le dernier bloc à corriger et le bloc de désactivation (correction de rayon d'outil 3D).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10773 [Canal %1:] Orientation d'outil inadmissible dans bloc %2 sur angle rentrant avec bloc %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans les angles rentrants, le trajet décrit dans les blocs de déplacement concernés est raccourci mais le changement d'orientation programmé à l'origine dans le bloc est conservé et va être maintenant exécuté en synchronisme avec l'exécution du trajet raccourci. La modification ainsi provoquée des relations entre la tangente au contour, la normale à la surface et l'orientation de l'outil peut entraîner en fraisage 3D en bout la génération de points singuliers ou de points présentant un angle latéral inadmissible. Ce qui n'est pas autorisé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10774 [Canal %1:] Dimensions d'outil inadmissibles pour fraisage en bout dans bloc %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée lorsque des dimensions inadmissibles ont été programmées en fraisage en bout, p. ex. un rayon d'outil négatif, un rayon d'arrondi 0 ou négatif pour des types d'outil nécessitant la programmation d'un rayon d'arrondi, un angle au sommet de cône 0 ou négatif pour les outils à forme conique.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10775 [Canal %1:] Changement d'outil inadmissible lors du fraisage en bout dans bloc %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Cette alarme est déclenchée lorsque, une correction de rayon d'outil 3D étant active, un changement d'outil a été programmé en fraisage en bout avec pour conséquence que le type d'outil a changé ou, si le type d'outil n'a pas été modifié, une cote d'outil pertinente au moins a été modifiée par rapport à l'outil annulé. Selon le type d'outil, les cotes d'outil pertinentes peuvent être le diamètre de l'outil, le rayon d'arrondi ou l'angle au sommet du cône. Les modifications de la longueur d'outil sont admissibles.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10776 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 doit être un axe géométrique pour correction de rayon d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe

Description: Cette alarme est déclenchée lorsqu'un axe nécessaire pour une correction de rayon d'outil n'est pas un axe géométrique. Pour le type de correction CUT2DF, l'axe perpendiculaire au plan d'usinage peut être l'axe de positionnement ; pour tous les autres types de correction (CUT2DF, CUT3DC, CUT3DF, CUT3DFF), tous les axes géométriques doivent être utilisés comme tels.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
En cas de sélection de G41/42, les axes intervenants doivent être connus dans le canal comme étant des GEOAX. Cela peut se faire en programmant GEOAX() ou G91 G0 X0 Y0 dans le bloc précédant G41/42.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10777 [Canal %1:] Bloc %2 Correction de rayon d'outil : trop de blocs avec inhibition de correction

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En présence d'une correction du rayon d'outil, le nombre maximal admissible de blocs contenant une inhibition active de la correction est limité par le PM 20252 $MC_CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: - Modifier le programme pièce.
- Modifier le paramètre machine.
- Vérifier si SBL2 est sélectionné. Avec SBL2, un bloc est généré pour chaque ligne de programme pièce, ce qui peut entraîner un dépassement du nombre admissible de blocs vides entre 2 blocs de déplacement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10778 [Canal %1:] Bloc %2 Arrêt du prétraitement des blocs avec correction de rayon d'outil active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La correction de rayon d'outil étant active, cette alarme est émise si un arrêt du prétraitement des blocs est détecté (qu'il ait été programmé par l'utilisateur ou généré de façon interne) et si la donnée de réglage SD 42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE est mise à 1, parce qu'une telle situation est susceptible d'engendrer des déplacements de la machine non voulus par l'utilisateur (fin de la correction du rayon et nouvel accostage).

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède:
- Poursuivre l'usinage avec CANCEL et départ.
- Modifier le programme pièce.
- Mettre la donnée de réglage SD 42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE sur FALSE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10779 [Canal %1:] Bloc %2 Arrêt du prétraitement des blocs avec correction de rayon d'outil active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme est délivrée si un arrêt du prétraitement des blocs est détecté alors que la correction de rayon d'outil est active (arrêt programmé par l'utilisateur ou généré en interne) et si la SD 42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE est mise à 1, car une telle situation est susceptible d'engendrer des déplacements de la machine non voulus par l'utilisateur (fin de la correction du rayon et nouvel accostage).
L'usinage peut être poursuivi en actionnant la touche CANCEL et par un nouveau départ.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède:
- Poursuivre l'usinage avec CANCEL et départ.
- Modifier le programme pièce.
- Mettre SD 42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE sur FALSE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10780 [Canal %1:] Bloc %2 Changement non autorisé d'un outil de tournage ou de rectification alors que la correction de rayon d'outil est activée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le cas d'un changement d'outil pour lequel l'offset du tranchant (différence entre le centre du tranchant et son point de référence) change, les seuls blocs admis sont des blocs de droites et des blocs de polynômes.
Il n'est pas autorisé dans les blocs de cercles, les blocs de développantes ni dans les blocs contenant des rapports polynômiaux avec un numérateur et un dénominateur affichant respectivement la valeur maximale admissible.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède:
- Poursuivre l'usinage avec CANCEL et départ.
- Modifier le programme pièce.
- Mettre SD 42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE sur FALSE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10781 [Canal %1:] Bloc %2 Développante avec orientation admise pour correction du rayon d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Avec développante, la correction du rayon d'outil est uniquement possible si le niveau de correction correspond au niveau de la développante.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10782 [Canal %1:] Bloc %2 type de courbe non autorisée pour la correction du rayon d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme est déclenchée lorsque l'on essaie d'utiliser la correction du rayon d'outil avec un type de courbe pour lequel cette fonction n'est pas implémentée. Unique cause actuelle : développante avec correction du rayon d'outils 3-D active.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10783 [Canal %1:] Bloc %2 Le type de correction du rayon conditionne la transformation d'orientation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme survient lorsque l'on essaie d'activer un type de correction du rayon de l'outil pour lequel une modification d'orientation de l'outil doit être possible et l'option "transformation d'orientation" n'existe pas. Cette alarme ne peut survenir que si l'un des codes G suivant est actif dans le groupe 22 de code G :
- CUT3DC
- CUT3DCC
- CUT3DCCD

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède:
- Modifier le programme pièce.
- Installer l'option "transformation d'orientation".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10784 [Canal %1:] Bloc %2 Outil inadmissible pour CRO avec surfaces de limitation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de l'activation de la correction du rayon de l'outil avec des surfaces de limitation, un outil de type non valable est actif.
Sont uniquement autorisées les fraises de types 1 à 399 avec les exceptions suivantes :
- 111 fraise avec pointe sphérique
- 155 fraise conique type cône direct
- 156 fraise conique type cône direct
- 157 fraise conique type cône direct

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Utiliser un autre outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10790 [Canal %1:] Bloc %2 Changement de plan dans la programmation de droites avec des angles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de la programmation de deux droites avec une information angulaire, on a changé de plan actif entre le premier et le second bloc partiel.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10791 [Canal %1:] Bloc %2 Angles invalides dans la programmation de droites

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans la programmation d'un contour défini par deux droites et des angles, il n'a été trouvé aucun point intermédiaire.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10792 [Canal %1:] Bloc %2 Type d'interpolation invalide pour programmation de droites avec angles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Seule une interpolation de type spline ou linéaire est admise pour la programmation de deux droites avec des angles. L'interpolation circulaire ou polynomiale ne l'est pas.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10793 [Canal %1:] Bloc %2 Le second bloc manque pour l'interpolation linéaire avec angles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Il manque le second bloc dans la programmation de deux droites avec des angles. Ce cas se présente quand le premier bloc partiel est aussi le dernier bloc d'un programme ou quand le premier bloc partiel est suivi d'un bloc avec arrêt du prétraitement des blocs.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10794 [Canal %1:] Bloc %2 Dans le 2e bloc de l'interpolation linéaire avec angles, il manque l'information angulaire

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans la programmation de deux droites avec des angles, il manque l'information angulaire dans le second bloc. L'erreur ne peut survenir que si un angle a été programmé dans le bloc précédent, mais aucun axe du plan actif. L'erreur peut aussi provenir du fait que l'on a voulu programmer une seule droite avec un angle dans le bloc précédent. Un axe du plan actif doit alors être programmé dans ce bloc (précisément).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10795 [Canal %1:] Bloc %2 Point final contradictoire dans programmation d'un angle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans la programmation d'une droite, on a précisé les deux positions du plan actif, mais aussi un angle (il y a surdéfinition de la position du point final) ; il se peut aussi que l'angle indiqué ne permette pas de rallier la position de la coordonnée programmée. Pour programmer un contour à partir de deux droites et avec une information angulaire, on a le droit d'indiquer deux positions axiales du plan et un angle dans le second bloc. L'erreur peut donc aussi survenir quand le bloc précédent ne peut pas être reconnu comme étant le premier bloc partiel d'un tel contour, du fait d'une programmation erronée. Un bloc est interprété comme étant le premier bloc d'un contour constitué de deux blocs quand un angle a été programmé mais aucun axe du plan actif, et quand ce bloc ne constitue pas de son côté le second bloc d'un contour.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10800 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 n'est pas un axe géométrique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Pour une transformation active ou un frame avec une composante de rotation, les axes géométriques sont utilisés pour la préparation de blocs. Lorsqu'un axe géométrique a été antérieurement déplacé en axe de positionnement, cet axe reste à l'état "Axe de positionnement" jusqu'à sa reprogrammation comme axe géométrique.
Du fait du déplacement POSA au-delà des limites de bloc, la CN ne peut reconnaître, au niveau de la préparation des blocs, si l'axe a déjà atteint sa destination lorsque le bloc est exécuté. Ceci est cependant une condition impérative pour le calcul de la composante ROT d'un frame ou de la transformation.
Lorsque des axes géométriques sont utilisés comme axes de positionnement,
1. aucune rotation ne doit être programmée dans le frame global actuel,
2. aucune transformation ne doit être sélectionnée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: géométrique utilisé en axe de positionnement (p. ex. après WAITP) pour le ramener à l'état "d'axe géométrique".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10805 [Canal %1:] Bloc %2 Repositionnement après commutation axe géométrique ou transformation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans ASUP la correspondance entre axes géométriques et axes de canaux ou la transformation active ont été modifiées.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10810 [Canal %1:] Bloc %2 Pas de broche maître définie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a programmé la fonction "Avance par tour" (avec G95 ou G96) ou "Taraudage sans porte-taraud compensateur" (avec G331/G332) bien qu'aucune broche maître dont on pourrait prélever la vitesse de rotation n'ait été définie.
La définition s'effectue avec le PM20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND pour le préréglage (valeur par défaut) ou avec le mot-clé SETMS dans le programme pièce, lequel mot-clé permet de redéfinir chaque broche du canal comme broche maître.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Prérégler la broche maître avec le PM20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND[n]=m (n ... indice de canal, m ... n° de broche) ou la définir avec un descripteur dans le programme pièce CN avant de programmer une fonction G qui demande une broche maître.
Un numéro de broche doit être affecté dans le PM35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[n]=m (n ... indice d'axe machine, m ... n° de broche) à l'axe de la machine qui doit être utilisé comme broche.
En outre, l'axe doit être affecté à un canal (indice de canal 1 ou 2) à l'aide du PM20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[n]=m (n ... indice d'axe de canal, m... indice d'axe-machine).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10820 [Canal %1:] Axe rotatif/broche %2 non défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Une avance par tour a été programmée pour les axes à interpolation et les axes synchrones ou pour un axe/une broche, mais l'axe rotatif/la broche dont l'avance doit être dérivée n'est pas disponible.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce ou régler correctement la SD 43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10860 [Canal %1:] Bloc %2 Pas d'avance programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cause :
Il n'y a pas de vitesse de déplacement programmée pour le bloc de déplacement affiché.
Avance F ou FZ :
Lors de la programmation de la vitesse de déplacement au moyen de l'avance F ou FZ, l'avance F ou FZ n'a pas été reprogrammée après un changement du type d'avance, par ex. une avance linéaire G94 succédant à une avance par tour G95 F ou G95 F.
Avance modale FRCM :
Lors de la programmation de la vitesse de déplacement modale FRCM pour un arrondi RND ou un chanfrein CHF, l'avance FRCM n'a pas été reprogrammée après un changement du type d'avance, par ex. une avance linéaire G94 succédant à une avance par tour G95 F ou une avance par tour G95 F succédant à une avance par dent G95 FZ.
Remarque
En cas de modification du type d'avance, il faut reprogrammer l'avance FCRM avant la modification même si le bloc de déplacement courant ne contient ni chanfrein CHF, ni arrondi RND, dès lors que l'avance FCRM était déjà active, autrement dit différente de 0.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer l'avance en fonction du type d'interpolation.
- G93 : l'avance est programmée comme valeur inverse du temps à l'adresse F en [tr/min].
- G94 et G97 : l'avance est programmée à l'adresse F en [mm/min] ou [m/min].
- G95 : l'avance est programmée à l'adresse F comme avance par tour en [mm/tr]
  ou à l'adresse FZ en [mm/dent]
- G96 : l'avance est programmée à l'adresse S comme vitesse de coupe en [m/min]. Elle résulte de la vitesse de rotation de broche actuelle.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10861 [Canal %1:] Bloc %3 Vitesse d'avance programmée pour l'axe de positionnement %2 est nulle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = axe
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucune vitesse n'a été programmée pour l'axe et la vitesse de positionnement paramétrée dans le PM est nulle.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Paramétrer une autre vitesse dans le PM32060 $MA_POS_AX_VELO.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10862 [Canal %1:] Bloc %2 Broche maître aussi utilisée comme axe à interpolation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Il a été programmé un contour avec la broche maître comme axe à interpolation. La vitesse de contournage est cependant dérivée de la vitesse de rotation de la broche maître (p. ex. G95).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pour exclure toute référence circulaire.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10865 [Canal %1] Bloc %2 FZ active, mais pas de correction d'outil, outil %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Outil

Description: Une avance par dent est activée pour le bloc de déplacement affiché, mais de correction d'outil. Déplacement possible après acquittement de l'erreur. Une dent par tour est adoptée pour le calcul de l'avance utile.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Vérifier que l'outil est sélectionné correctement dans le programme CN, corriger le cas échéant et poursuivre le programme CN avec Départ CN.
ou :
Poursuivre le programme CN avec Départ CN. Une dent par tour est adoptée pour le calcul de l'avance utile.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10866 [Canal %1:] Bloc %2 FZ est active, mais le nombre de dents du numéro D actif %4 de l'outil %3 est égal à zéro.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Descripteur
%4 = Numéro D

Description: L'avance par dent est active pour le bloc de déplacement affiché, mais un numéro D a été sélectionné pour lequel $TC_DPNT (nombre de dents) est nul.
Déplacement possible après acquittement de l'erreur. Une dent par tour est adoptée pour le calcul de l'avance utile.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier que l'outil est sélectionné correctement dans le programme CN,
corriger le cas échéant et poursuivre le programme CN avec Départ CN.
ou :
Poursuivre le programme CN avec Départ CN.
L'avance est calculée avec un nombre de dents supposé égal à 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10870 [Canal %1:] Bloc %2 Pas d'axe transversal défini pour la vitesse de coupe constante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une vitesse de coupe constante a été sélectionnée bien qu'aucun axe transversal n'ait été appliqué comme axe de référence de la vitesse de coupe constante ou n'ait été affecté au moyen de la définition SCC[AX].
Une vitesse de coupe constante peut être activée par :
- la position de base G96, G961 ou G962 du groupe G 29 au démarrage
- la programmation de G96, G961 ou G962
Un axe de référence pour G96, G961 ou G962 peut être appliqué comme axe transversal dans le PM20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ou peut être défini avec l'instruction SCC[AX].

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel / le service après-vente habilité. Vérifier le PM20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF. Avant de programmer G96, G961 ou G962, un axe transversal doit avoir été défini comme axe de référence pour la vitesse de coupe constante soit par le biais du PM20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF soit par le biais de l'instruction SCC[AX] .

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10880 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de blocs vides entre 2 blocs de déplacement lors de l'insertion de chanfreins ou de rayons

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Entre 2 blocs contenant des éléments de contour et devant être reliés par un chanfrein ou un rayon (CHF, RND) ont été programmés des blocs sans information de contour dont le nombre est supérieur au nombre paramétré dans le PM 20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce pour que le nombre de blocs vides revienne à une valeur admise ou modifier le paramètre machine spécifique aux canaux PM 20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS (blocs vides avec chanfrein/rayon) pour l'adapter au nombre maxi de blocs vides.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10881 [Canal %1:] Bloc %2 Débordement du tampon local de blocs en présence de chanfreins ou rayons

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre de blocs vides qui ne contiennent aucune information de contour et qui sont programmés entre 2 blocs qui, eux, contiennent des éléments de contour et qui sont reliés par un chanfrein ou un rayon (CHF, RND) est si élevé qu'il dépasse la capacité du tampon interne.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce pour réduire le nombre de ces blocs vides.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10882 [Canal %1:] Bloc %2 Activation de chanfreins ou rayons (non modale) sans déplacement dans le bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Il n'a pas été inséré de chanfrein ou de rayon entre 2 contours linéaires ou circulaires (pour casser les arêtes) parce que :
- aucune droite ou aucun contour circulaire ne se trouve dans le plan,
- un déplacement se trouve hors du plan,
- un changement de plan a été effectué,
- le nombre autorisé de blocs sans informations de déplacement a été dépassé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le programme pièce en fonction de l'erreur signifiée plus haut ou modifier le paramètre machine spécifique aux canaux PM 20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS pour l'adapter au nombre de blocs vides autorisés.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10883 [Canal %1:] Bloc %2 Chanfrein ou arrondi doit être réduit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme est déclenchée lorsqu'à l'insertion de chanfreins ou d'arrondis au moins l'un des blocs concernés est si court que l'élément de contour à insérer doit être réduit par rapport à sa valeur programmée. L'alarme se déclenche uniquement si le bit 4 est actif dans le PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK. Autrement, le chanfrein ou l'arrondi est adapté sans alarme.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme CN ou le poursuivre inchangé après CANCEL et Départ ou Départ seul.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10890 [Canal %1:] Bloc %2 Débordement du tampon local de blocs lors du calcul de courbe type spline

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre maximal de blocs vides est défini par un paramètre machine.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:
- Modifier le programme pièce.
- Modifier le paramètre machine.
- Vérifier si SBL2 est sélectionné. Avec SBL2, un bloc est généré pour chaque ligne de programme pièce, ce qui peut entraîner un dépassement du nombre admissible de blocs vides entre 2 blocs de déplacement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10891 [Canal %1:] Bloc %2 La multiplicité du noeud est supérieure à l'ordre

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour les courbes B-Spline, la distance entre deux noeuds consécutifs PL (noeud = point du Spline où se rencontrent 2 polynômes) a été programmée successivement trop souvent avec la valeur 0 (c'est-à-dire que la "multiplicité" d'un noeud est trop élevée).
Pour une courbe B-Spline quadratique, la distance entre deux noeuds consécutifs peut être programmée au maximum 2 fois de suite avec la valeur 0 ; 3 fois de suite pour la courbe B-Spline cubique.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Ne pas programmer la distance entre deux noeuds consécutifs PL = 0 plus de fois que ne le permet l'ordre de la courbe B-Spline utilisée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10900 [Canal %1:] Bloc %2 Pas de valeur S programmée pour vitesse de coupe constante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: G96 étant activée, la vitesse de coupe constante manque à l'adresse S.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la vitesse de coupe constante à l'adresse S en [m/min] ou annuler la fonction G96, par exemple avec G97 ; l'avance précédente est conservée mais la broche continue de tourner à la vitesse de rotation momentanée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10910 [Canal %1:] Bloc %2 Augmentation irrégulière de la vitesse sur un axe à interpolation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de l'analyse de la trajectoire des axes à interpolation qui a été effectuée dans la préparation des blocs, une différence importante a été détectée localement entre la courbe de vitesse d'un ou de plusieurs axes à interpolation et la vitesse tangentielle.
Une situation de ce genre peut avoir les causes suivantes :
- La trajectoire passe à proximité de positions singulières dans la cinématique de la machine.
- Le contour programmé est très irrégulier.
- La définition de FGROUP par rapport au contour n'est pas favorable.
- Le réglage du PM 28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS = 0 n'est pas suffisant pour des variations de courbure au sein d'un bloc. Ce problème survient fréquemment avec G643, G644 ou COMPCAD.
- L'implémentation numérique d'une transformation cinématique n'a pas été effectuée avec une précision suffisante.
Généralement, pour éviter de façon sûre toute surcharge sur les axes, on abaisse fortement la vitesse tangentielle. Le cas échéant, la machine peut sembler être à l'arrêt. Lorsque la position singulière est atteinte, des mouvements axiaux de forte importance se produisent subitement.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Visualisation de l'alarme.

Remède: La division du bloc en plusieurs petits blocs apporte souvent une amélioration.
Si PM28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0, il peut être éventuellement possible d'éviter l'alarme en donnant la valeur 3 ou 5 à PM28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS, car les blocs seront alors analysés avec une précision beaucoup plus élevée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10911 [Canal %1:] Bloc %2 La transformation ne permet pas de passer par le pôle.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La courbe programmée traverse le pôle de la transformation.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10912 [Canal %1:] Bloc %2 Le prétraitement des blocs n'est plus sûrement synchronisé avec l'exécution des blocs

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La courbe définie programmée ne peut pas être calculée à l'avance de manière sûre. Cause : soit les axes participant à la transformation ont été déplacés en tant qu'axes de positionnement soit la courbe enlace un pôle de la transformation un trop grand nombre de fois.
A partir de ce bloc, le contrôle de la vitesse est effectué dans le déroulement principal. Ce contrôle est plus conservateur que le calcul préalable. La fonction d'anticipation (look ahead) est désactivée. Si le transfert du contrôle de la vitesse dans le déroulement principal est impossible, l'exécution du programme pièce est abandonnée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Aucune intervention en principe nécessaire. Le pilotage de la vitesse fonctionne cependant de façon plus efficace si le programme pièce est modifié.
- Si la courbe enlace plusieurs fois un pôle de la transformation, il peut être utile de subdiviser le bloc.
- Si la cause est un axe de positionnement, alors il y a lieu de vérifier si l'axe ne peut pas aussi être déplacé en tant qu'axe à interpolation. La désactivation de l'anticipation (LookAhead) subsiste jusqu'à ce que la préparation des blocs puisse à nouveau avoir lieu à partir de conditions bien définies (par ex. en conséquence d'un changement JOG->AUTO, changement d'outil ou d'arête de coupe).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10913 [Canal %1:] Bloc %2 Courbe d'avance décroissante ignorée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La courbe d'avance programmée est en partie décroissante. Une avance de contournage négative n'est cependant pas admise. La courbe d'avance va être ignorée. La valeur de fin de bloc sera prise comme avance sur l'ensemble du bloc.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Aucune intervention en principe nécessaire. L'alarme signale cependant une erreur de programmation à corriger.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10914 [Canal %1:] Bloc %2 : Déplacement impossible si transformation active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La cinématique de la machine n'autorise pas le déplacement prescrit. Les causes d'erreurs dépendantes de la transformation peuvent être : TRANSMIT : Il existe une zone (circulaire) autour du pôle qui ne peut pas être positionnée. La formation de cette zone est due au fait que le point de référence d'outil ne peut pas être déplacé jusque dans le pôle.
La zone est définie par :
- Les paramètres machine (PM24920 $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL..)
- La correction de longueur d'outil active (voir $TC_DP..). La prise en compte de la correction de longueur d'outil dépend du plan de travail activé (voir G17,..).
- La machine s'arrête avant le bloc défectueux.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modification du programme pièce. Modification d'une correction de longueur d'outil erronée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

10915 [Canal %1:] Bloc %2 Problème de préparation dans LookAhead (Module %3, Identifiant %4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code module
%4 = code d'erreur

Description: La mémoire paramétrée est insuffisante pour pouvoir exécuter le LookAhead (anticipation) dans le mode étendu.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le paramétrage. Augmenter la mémoire de travail. Utiliser la fonction standard LookAhead. Le cas échéant, prendre contact avec Siemens.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10916 [Canal %1:] Bloc %2 Problème de préparation dans LookAhead (Module %3, Identifiant %4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code module
%4 = code d'erreur

Description: La mémoire paramétrée est insuffisante pour créer un profil de vitesse tangentielle optimal. Le profil créé est moins régulier que ce qu'il pourrait être.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Visualisation de l'alarme.
Affichage de message.

Remède: Modifier le paramétrage. Augmenter IpoBuffer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10930 [Canal %1:] Bloc %2 Type d'interpolation non autorisé dans le contour à usiner

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les modes d'interpolation suivants sont autorisés dans le programme de contour pour le chariotage : G00, G01, G02, G03, CIP, CT

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Ne programmer dans le sous-programme du contour que des éléments de trajectoire constitués de droites et d'arcs de cercle.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10931 [Canal %1:] Bloc %2 Le contour à usiner présente des défauts

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le sous-programme du contour comporte les défauts suivants :
- cercle complet
- éléments de contour se coupant
- mauvaise position de départ

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Corriger les erreurs ci-dessus dans le sous-programme du contour à usiner.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10932 [Canal %1:] Bloc %2 La préparation du contour a été relancée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La première préparation du contour/le premier décodage du contour doit être clôturé par EXECUTE.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Dans le programme pièce, programmer le mot clé EXECUTE pour terminer la préparation précédente avant le nouvel appel de la préparation de contour (mot clé CONTPRON).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10933 [Canal %1:] Bloc %2 Le programme de contour ne comporte pas assez de blocs

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le programme de contour contient :
- avec CONTPRON, moins de 3 blocs de contour
- avec CONTDCON, aucun bloc de contour

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Agrandir le programme d'usinage du contour pour qu'il comporte au moins 3 blocs contenant des déplacements dans les deux axes du plan d'usinage actuel.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10934 [Canal %1:] Bloc %2 Le champ pour le fractionnement du contour est trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pendant le fractionnement du contour (activé avec le mot-clé CONTPRON), la CN remarque que le champ de la table de contour est trop petit. La table de définition de contour doit comporter une ligne pour chaque élément de contour autorisé (cercle ou droite).

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Redéfinir les variables de champ pour la table de définition de contour pour les éléments de contour attendus. La fonctionnalité de fractionnement de contour divise de nombreux blocs en jusqu'à 3 éléments de contour. Exemple : N100 DEF TABNAME_1 [30, 11] Variables de champ de la table de définition de contour prévue pour 30 éléments d'usinage. Le nombre de colonnes 11 est une constante.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10940 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : effacement/écrasement impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La table de courbe ne peut être effacée que lorsqu'elle n'est pas active dans un couplage.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Tous les couplages qui utilisent la table de courbe à effacer doivent être désactivés.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10941 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : limite capacité mémoire SRAM atteinte Type %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe
%4 = Type d'objet
Description: La mémoire dynamique libre est saturée par la définition de la table de courbe.
Le paramètre Type objet indique pour quel objet Tables de courbe la mémoire est insuffisante :
1: Nombre de tables de courbe trop petit (MD18400 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS)
2: Nombre de segments linéaires de table de courbe trop petit (PM18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN)
3: Nombre de segments polynomiaux de table de courbe trop petit (PM18402 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS)
4: Nombre de polynomes de table de courbe trop petit (PM18404 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS).
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Effacer les tables de courbes qui ne sont plus nécessaires ou reconfigurer l'emplacement mémoire destiné aux nouvelles tables de courbes. La table de courbe doit ensuite être redéfinie ; voir les paramètres machine :
PM18400 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS, PM18402 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS, PM18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN,
PM18404 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10942 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : instruction inadmissible dans la définition

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe
Description: Dans la définition de la table de courbe, différentes séquences d'instructions interdites provoquent cette alarme. Il est par exemple interdit de mettre un terme à la définition d'une table de courbe avec M30 avant de programmer l'instruction CTABEND.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le programme pièce et le relancer.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10943 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : inversion de signe de la valeur pilote non permise dans le bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Les conditions de conversion d'un contour programmé en une table de courbe ne sont pas remplies dans ce bloc.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce et le relancer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10944 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : transformation inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe

Description: Il est interdit d'utiliser une transformation dans une table de courbe lorsque l'axe pilote ou l'axe asservi programmés dans CTABDEF entrent dans la transformation. Exception : TRAANG.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10945 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : couplage axe inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe

Description: Pour l'axe pilote et l'axe asservi qui sont programmés dans CTABDEF, aucun couplage ne doit être programmé.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10946 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : aucun contour défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe

Description: Entre CTABDEF et CTABEND, aucun mouvement n'a été programmé pour l'axe pilote. La présence d'une table de courbe sans un seul contour n'est pas admise.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce et le relancer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10947 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : contour discontinu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe

Description: Dans une table de courbe, le contour doit être continu. Des discontinuités peuvent se produire quand on fait intervenir une transformation.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce et le relancer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10948 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : saut de position à la limite d'une période

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe

Description: Une table de courbe périodique a été définie dans laquelle l'axe asservi a en fin de table une autre position qu'en début de table.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce et le relancer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10949 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : mouvement inexistant de l'axe pilote

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe

Description: On a programmé un mouvement de l'axe asservi mais omis de programmer le mouvement de l'axe pilote.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce et le relancer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10950 [Canal %1:] La fonction longueur arc de cercle est trop inexact

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le calcul de la fonction "longueur de l'arc de cercle" n'a pas pu être exécuté avec la précision exigée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Affichage de message.

Remède: Le calcul de la fonction "longueur de l'arc de cercle" avec interpolation polynomiale active n'a pas pu être exécuté à la précision exigée. Il faudrait augmenter le PM20262 $MC_SPLINE_FEED_PRECISION ou réserver plus de mémoire pour l'interprétation de la longueur de l'arc polynomiale. Le nombre de segments de polynôme par bloc pouvant être utilisé pour s'approcher de la fonction "longueur de l'arc de cercle" est défini dans le PM28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10951 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : La période de valeur asservie est nulle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe

Description: --

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la spécification de la table de courbe.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10955 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : mouvement inexistant de l'axe pilote

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe

Description: On a programmé un mouvement de l'axe asservi mais omis de programmer le mouvement de l'axe pilote. Ceci peut se produire si un bloc est créé par l'activation d'une correction de rayon par lequel l'axe asservi se déplace et pas l'axe pilote. L'alarme n'est qu'une indication et peut être inhibée par la mise à 1 du PM20900 $MC_CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION = 2.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme peut être inhibée par le PM20900 $MC_CTAB_ENABLE_NO_LEADMOTION = 2.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10956 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 : limite mémoire CN DRAM atteinte Type %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe
%4 = Type d'objet

Description: Lors de la définition de la table de courbe, la mémoire disponible DRAM s'est épuisée.
Le paramètre Type objet indique pour quel objet Tables de courbe la mémoire est insuffisante :
1: Nombre de tables de courbe trop petit (PM18406 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM)
2: Nombre de segments linéaires de table de courbe trop petit (PM18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM)
3: Nombre de segments polynomiaux de table de courbe trop petit (PM18408 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM)
4: Nombre de polynomes de table de courbe trop petit (PM18410 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM).

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Effacez les tables de courbe inutiles dans la DRAM ou configurez différemment la mémoire pour les tables de courbe. La définition de la table de courbe doit ensuite être reprise. Paramètres machine pour configuration de mémoire DRAM des tableaux de courbe :
PM18406 $MN_MM_NUM_CURVE_TABS_DRAM, PM18408 $MN_MM_NUM_CURVE_SEGMENTS_DRAM, PM18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM, PM18410 $MN_MM_NUM_CURVE_POLYNOMS_DRAM

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

10958 [Canal %1:] Table de courbe lin. %2, Mémoire Type %3 contient %4 segments polynomiaux

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de la table de courbe
%3 = Type de mémoire
%4 = Nombre de segments polynomiaux

Description: Lors de la génération du tableau de courbe ayant l'ID indiqué dans la mémoire de type indiqué (1 = SRAM, 2 = DRAM), des segments polynomiaux ont été utilisés à la place de segments linéaires possibles. En augmentant le nombre de segments linéaires de tableau de courbe du nombre indiqué, le tableau de courbe se prête à une mémorisation plus optimale.
Suivant le type de mémoire, il s'agit des paramètres machines suivants :
1 (SRAM): PM18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN
2 (DRAM): PM18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Le tableau de courbe indiqué peut être optimisé en place mémoire en augmentant les PM18403 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN ou PM18409 $MN_MM_NUM_CURVE_SEG_LIN_DRAM et en répétant la génération du tableau..

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

10960 [Canal %1:] Bloc %2 COMPCURV/COMPCAD et correction de rayon non utilisable simultanément

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les types de compresseur COMPCURV et COMPCAD ne peuvent pas être utilisés ensemble avec la correction de rayon d'outil. Uniquement le type de compresseur COMPON peut être utilisé lorsque la correction de rayon d'outil est activée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10961 [Canal %1:] Bloc %2 Des polynômes maximum cubiques sont autorisés en correction de rayon active.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En correction d'outil active, des polynômes au maximum cubiques sont autorisés pour les axes géométriques. Il n'est donc pas possible de programmer dans ce cas des polynômes de 4ème et 5ème degré.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10962 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction %3 impossible avec correction de trajectoire

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fonction

Description: La fonction indiquée ne peut pas être utilisée avec la correction de longueur d'outil dans cette version de logiciel. Modifier le programme pièce ou se renseigner concernant la dernière version de logiciel.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10970 [Canal %1:] Bloc %2 Le contournage est actif pendant le poinçonnage.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Le contournage actif G64x est ignoré pendant le poinçonnage/grignotage.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Désactiver le contournage pendant le poinçonnage/grignotage avec G60.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10980 [Canal %1:] Bloc %2 Le lissage d'orientation est impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme peut avoir les causes suivantes :
1. Il est impossible d'activer le lissage d'orientation lorsque l'interpolation de l'orientation rapportée à la trajectoire avec ORIPATH est active.
Cela signifie que le code G OSOF doit être activé dans le 34e groupe de codes G à effet modal.
2. Il n'est pas possible d'activer l'orientation rapportée à la trajectoire avec ORIPATH et ORIPATH_MODE = 1,
car le PM 28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG est égal à 0. Ce PM doit avoir la valeur 1.
3. Il est impossible d'activer le lissage d'orientation avec OSD ou OST,
car le PM 28580 $MC_MM_ORIPATH_CONFIG est égal à 0. Ce PM doit avoir la valeur 1.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

10982 [Canal %1:] Bloc %2 Lissage d'orientation avec ORISON pas possible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La cause de cette alarme est la suivante :
Le lissage d'orientation avec ORISON est possible uniquement si le PM PM28590 $MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 4.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce ou régler le PM28590 $MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 3.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12000 [Canal %1:] Bloc %2 Adresse %3 programmée plusieurs fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source de l'adresse

Description: La plupart des adresses (types d'adresse) ne doivent être programmées qu'une seule fois dans un bloc pour que les informations contenues dans le bloc restent univoques (p. ex. X... T... F... ; exceptions : fonctions G, M).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur se positionne sur le bloc à corriger.
Éliminer du programme les adresses apparaissant plusieurs fois (sauf celles pour lesquelles plusieurs assignations de valeur sont autorisées).
Contrôler si l'adresse (p. ex. le nom d'axe) est donnée par une variable définie par l'utilisateur (éventuellement pas toujours facile à voir si l'assignation du nom d'axe à la variable s'effectue par calculs dans le programme).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

12010 [Canal %1:] Bloc %2 Adresse %3 Type d'adresse programmé trop souvent

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source de l'adresse

Description: La fréquence d'utilisation de chaque type d'adresse dans un bloc de CN est limitée en interne (tous les axes par exemple constituent ensemble un type d'adresse qui est soumis à ce titre à une limitation par bloc).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction 'Bloc à corriger' avec la touche logicielle 'CORRECTION PROGRAMME'. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Répartir les informations du programme dans plusieurs blocs (attention cependant aux fonctions non modales !).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12020 [Canal %1:] Bloc %2 Modification adresse non admise

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les types d'adresse admis sont 'IC', 'AC', 'DC', 'CIC', 'CAC', 'ACN', 'ACP', 'CACN', 'CACP'. Toutes ces modifications d'adresse ne sont pas applicables à chaque type d'adresse. Consulter le manuel de programmation pour connaître les modifications applicables aux différents types d'adresse. Si cette modification d'adresse est appliquée à des types d'adresse non autorisés, l'alarme est déclenchée, par exemple :
N10 G02 X50 Y60 I=DC(20) J30 F100
Paramètre d'interpolation avec DC.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Touche : Appuyer sur la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
N'appliquer les modifications d'adresse non modales qu'aux adresses autorisées en suivant les instructions du manuel de programmation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12030 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre ou type de donnée non valable dans %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Pour l'interpolation polynomiale, les polynômes de degré supérieur à 3 ne sont pas autorisés (voir manuel de programmation).
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
Les coefficients a0 (les points de départ) sont les points finals du bloc précédent et il n'est pas nécessaire de les programmer. C'est pourquoi sont autorisés, dans un bloc polynomial, 3 coefficients au maximum par axe (a1 , a2 , a3).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

12040 [Canal %1:] Bloc %2 Expression %3 n'est pas une donnée du type 'AXIS'

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source dans le bloc

Description: De nombreux mots-clés exigent que les paramètres qui les suivent soient une variable du type "AXIS". Ainsi, par exemple, après le mot-clé PO, il faut indiquer dans l'expression entre parenthèses le descripteur d'axe qui doit être défini comme une variable du type AXIS. Seuls les paramètres du type AXIS sont autorisés pour les mots-clés suivants :
AX[..], FA[..], FD[..], FL[..], IP[..], OVRA[..], PO[..], POS[..], POSA[..]
Exemple :
N5 DEF INT ZUSTELL=Z1 faux, l'assignation ne donne pas un descripteur d'axe mais le chiffre "26 161"
N5 DEF AXIS ZUSTELL=Z1 correct
:
N10 POLY PO[X]=(0.1,0.2,0.3) PO[Y]=(22,33,44) &PO[ZUSTELL]=(1,2,3)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Touche : Appuyer sur la touche Suspension programme, puis avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME, sélectionner la fonction "Bloc à corriger". Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Corriger le programme pièce en suivant les indications des manuels de programmation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12050 [Canal %1:] Bloc %2 Adresse DIN %3 non configurée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = adresse DIN dans le bloc de texte code source

Description: Le nom de l'adresse DIN (p. ex. X, U, X1) n'est pas défini dans la commande. Outre les adresses DIN fixes, la commande comporte également des adresses réglables. Voir "Adresses réglages" dans le manuel de programmation. Les noms de ces adresses peuvent être modifiés à l'aide de paramètres machine.
p. ex. : descripteur DIN -> descripteur configuré
G01 -> DROITE, G04 -> ATTENDRE ...

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Consulter le manuel de programmation et vérifier les paramètres machine pour connaître les adresses réellement configurées et leur signification ; corriger le bloc DIN en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12060 [Canal %1:] Bloc %2 Même groupe G programmé plusieurs fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les fonctions G utilisables dans le programme pièce sont réparties en groupes qui influencent la syntaxe ou n'influencent pas la syntaxe. On ne peut programmer qu'une seule fonction G dans chaque groupe. Les fonctions à l'intérieur d'un groupe s'excluent mutuellement.
L'alarme concerne uniquement les fonctions G sans influence sur la syntaxe. Lorsque plusieurs fonctions G de ces groupes sont appelées dans un bloc, c'est la dernière du groupe qui est reprise (les précédentes sont ignorées).
Fonctions G déterminant la syntaxe : 1er à 4e groupe G
Fonctions G sans influence sur la syntaxe : 5e à nième groupe G

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Appuyer sur la touche Suspension de programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Aucun remède nécessaire. Vérifier cependant si la dernière fonction G programmée est bien celle que l'on souhaite.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12070 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de fonctions G déterminant la syntaxe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les fonctions G déterminant la syntaxe conditionnent la structure du bloc et des adresses qu'il contient. On ne peut programmer qu'une seule fonction G déterminant la syntaxe dans un bloc. Les fonctions G déterminant la syntaxe sont celles du groupe 1 à 4.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension de programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger"avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Analyser le bloc et répartir les fonctions G dans plusieurs blocs.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12080 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur de syntaxe dans texte %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = texte code source

Description: La grammaire du bloc n'est pas respectée à l'endroit indiqué dans le texte. Les erreurs possibles étant trop nombreuses, la cause de l'erreur ne peut être précisée.
Exemple 1 :
N10 IF GOTOF ... ; la condition de saut manque !
Exemple 2:
N10 DEF INT VARI=5
N11 X VARI ; il manque l'opération pour les variables X et VARI

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme, puis avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME, sélectionner la fonction "Bloc à corriger". Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Analyser le bloc et corriger à l'aide des graphes de syntaxe du manuel de programmation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12090 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre %3 non escompté

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = paramètre interdit dans le texte

Description: La fonction programmée est prédéfinie et ne permet pas d'appel avec paramètres. Le premier paramètre inattendu est affiché.
Exemple : A l'appel du sous-programme prédéfini TRAFOOF (annulation d'une transformation), un ou plusieurs paramètres ont cependant été transmis.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Programmer la fonction sans transmission de paramètres.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12100 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre d'exécutions %3 non autorisé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nombre d'exécutions

Description: Les sous-programmes appelés avec MCALL sont modaux, c'est-à-dire qu'ils sont exécutés automatiquement une fois après chaque bloc contenant des informations de déplacement. La programmation d'un nombre d'exécutions à l'adresse P n'est par conséquent pas admise.
L'appel modal agit jusqu'à la programmation d'un nouveau MCALL soit avec un nouveau nom de sous-programme, soit sans (fonction d'effacement).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Programmer l'appel de sous-programme MCALL sans nombre d'exécution.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12110 [Canal %1:] Bloc %2 Syntaxe de bloc non interprétable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les adresses programmées dans le bloc ne sont pas autorisées en liaison avec la fonction G définissant la syntaxe, p. ex. G1 I10 X20 Y30 F1000
Aucun paramètre d'interpolation n'est autorisé dans un bloc à interpolation linéaire.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Vérifier la structure du bloc et la corriger en fonction des nécessités du programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12120 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction G non programmée seule

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La fonction G programmée dans ce bloc doit figurer seule dans le bloc. Ce bloc ne doit comprendre ni adresses générales ni actions synchrones. Ces fonctions G sont :
G25, G26 : limitation de zone de travail, de vitesse de rotation de broche
G110, G111, G112 : programmation de pôles en coordonnées polaires
G92 : limite de vitesse de rotation de broche pour v constante
STARTFIFO, STOPFIFO : commande du tampon d'exécution
par ex. G4 F1000 M100 : aucune fonction M n'est autorisée dans le bloc G4.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la fonction G seule dans le bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

12130 [Canal %1:] Bloc %2 Orientation outil non admise

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'orientation de l'outil ne doit figurer que dans un bloc de déplacement modal ou dans un bloc de réaccostage du contour.
On peut la programmer avec les angles d'Euler (A1, B1, C1), les composantes des vecteurs normaux (A2, B2, C2), les vecteurs de direction (A3, B3, C3) ou avec les valeurs finales des axes. Lorsque l'orientation d'outil est programmée en liaison avec les fonctions :
G04 (temporisation), G33 (filetage à pas constant), G74 (accostage des points de référence) ou REPOSL, REPOSQ, REPOSH (réaccostage du contour)
il y a déclenchement d'alarme si la programmation utilise les angles d'Euler, les vecteurs de direction et les composantes des vecteurs normaux.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Programmer l'orientation d'outil avec les valeurs finales d'axes ou utiliser un bloc uniquement réservé pour cela.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12140 [Canal %1:] Bloc %2 Fonctionnalité %3 non réalisée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = instruction dans le texte code source

Description: Dans sa configuration la plus achevée, la CN permet des fonctions qui ne sont pas implémentées dans la version actuelle.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Enlever la fonction indiquée du programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12150 [Canal %1:] Bloc %2 Opération %3 et type de données incompatibles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères (opérateur incompatible)

Description: Les types de données ne sont pas compatibles avec l'opération demandée (dans une expression arithmétique ou une assignation de valeur).
Exemple 1:
Opération arithmétique
N10 DEF INT OTTO
N11 DEF STRING[17] ANNA
N12 DEF INT MAX
:
N50 MAX = OTTO + ANNA
Exemple 2:
Opération de valeur
N10 DEF AXIS BOHR N11 DEF INT OTTO : N50 OTTO = BOHR

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Modifier la définition des variables utilisées de sorte que les opérations souhaitées puissent être exécutées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12160 [Canal %1:] Bloc %2 La valeur %3 se situe en dehors de la plage de valeurs

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = valeur illicite

Description: La constante programmée pour la variable dépasse la plage de valeurs préalablement fixée par la définition du type de données.
Il existe dans une instruction DEF ou REDEF une valeur d'initialisation qui se situe en dehors des valeurs limites supérieure (ULI) ou inférieure (LLI) programmées dans l'instruction DEF ou déjà existantes.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Actionner la touche d'arrêt de la CN et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le pointeur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Corriger la valeur des constantes ou adapter le type de données. Si la valeur est trop grande pour une constante de type INTEGER, elle peut être programmée comme constante de type REAL par adjonction d'un point décimal.
Exemple :
Corriger R1 = 9 876 543 210 en : R1 = 9 876 543 210.
Plage de valeurs INTEGER : +/-(2**31 - 1)
Plage de valeurs REAL : +/-(10**-300 .. 10**+300)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12161 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur dans la définition de la limite %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = valeur limite non autorisée

Description: L'alarme peut avoir les causes suivantes.
-Lors de la définition (DEF) ou de la redéfinition (REDEF) des limites d'une variables, il a été entré pour la limite supérieure une valeur inférieure à la limite inférieure.
-Une limite qui n'est pas de type CHAR, INT ou REAL a été programmée pour un type de variable.
-Une limite de type CHAR a été programmée pour une variable de type INT ou REAL.
-Une chaîne (contenant plus de un caractère) a été programmée pour une des limites.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Si l'alarme se produit dans le programme pièce (instruction DEF), actionner la touche Arrêt CN puis sélectionner la fonction "Bloc de correction" avec la touche logicielle CORRECT. PROGRAM.. Le pointeur de correction se place sur le bloc erroné.
Adapter ensuite les valeurs limites ou bien, dans le cas d'un type de données erroné, supprimer complètement la programmation des limites.
Si l'alarme se produit lors de la compilation d'un fichier GUD ou d'unfichier ACCESS, corriger le fichier de définition GUD ou ACCESS (fichier DEF).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

12162 [Canal %1:] Bloc %2 Unité physique non autorisée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans une instruction DEF ou REDEF, une unité physique ne peut être définie que pour des variables de type INT ou REAL.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Si l'alarme se produit dans le programme pièce (instruction DEF), actionner la touche Arrêt CN puis sélectionner la fonction "Bloc de correction" avec la touche logicielle CORRECT. PROGRAM. Le pointeur de correction se place sur le bloc erroné.
Dans le bloc de correction, il est maintenant possible d'adapter le type de données dans l'instruction DEF ou de supprimer complètement l'unité physique (PHY xy).
Si l'alarme se produit lors de la compilation d'un fichier GUD ou d'unfichier ACCESS, corriger le fichier de définition GUD ou ACCESS (fichier DEF).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12163 [Canal %1:] Bloc %2 Modification des droits d'accès non autorisée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La modification des droits d'accès pour des variables système (avec REDEF) n'est pas autorisée dans des fichiers GUD. La modification ne peut se faire que dans des fichiers ACCESS (_N_SYSACCESS_DEF, _N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF et _N_UACCESS_DEF).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer l'instruction REDEF dans le fichier GUD et l'ajouter dans un des fichiers ACCESS.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12170 [Canal %1:] Bloc %2 Nom %3 défini plusieurs fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = symbole dans le bloc

Description: Le symbole indiqué dans le message d'erreur a déjà été défini dans le programme pièce en cours d'exécution. Noter que les descripteurs définis par l'utilisateur peuvent être utilisés plusieurs fois si la définition multiple est également effectuée dans d'autres programmes (sous-programmes), c'est-à-dire que les variables locales peuvent être redéfinies sous le même nom lorsque l'on a quitté le programme (sous-programme) ou lorsque celui-ci a été entièrement exécuté. Ceci concerne les symboles définis par l'utilisateur (étiquettes, variables) aussi bien que les paramètres machine (axes, adresses DIN et fonctions G).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: La CN affiche le symbole que la gestion des données connaît déjà. Rechercher à l'aide de l'éditeur de programme ce symbole dans la partie définition du programme courant. Un autre nom doit être attribué au premier ou au deuxième symbole.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12180 [Canal %1:] Bloc %2 Concaténation des opérateurs %3 non permise

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = opérateurs concaténés

Description: On entend par concaténation d'opérateurs une succession d'opérateurs binaires et unaires écrits à la suite les uns des autres sans parenthèses.
Exemple :
N10 ERG = VARA - (- VARB) ; écriture correcte
N10 ERG = VARA - - VARB ; erreur !

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Écrire l'expression correctement et de manière univoque avec des parenthèses ; ceci améliore la clarté et la lisibilité du programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12185 [Canal %1:] Bloc %2 Une combinaison binaire avec %3 n'est pas autorisée.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'adresse

Description: Une combinaison binaire n'est pas possible pour l'affectation à cette adresse. Les combinaisons binaires sont autorisées uniquement pour les adresses de couplage (CPMBRAKE, CPMVDI et CPMAL).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
Si le type de données de l'adresse admet une combinaison binaire, écrire la valeur de l'adresse dans une variable, exécuter une combinaison binaire avec la variable et affecter la variable à l'adresse.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12190 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de dimensions pour variables du type CHAMP

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les champs comportant des variables du type STRING ne peuvent pas avoir plus d'une dimension ; avec les autres variables, ils peuvent être au maximum à deux dimensions.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Corriger la définition du champ ; pour les champs multidimensionnels, définir éventuellement un 2e champ à deux dimensions et conserver le même indice de champ.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12200 [Canal %1:] Bloc %2 Symbole %3 ne peut être déclaré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = symbole dans le bloc code source

Description: Le symbole à créer avec l'instruction DEF ne peut être créé car :
- il est déjà défini (p. ex. comme variable ou fonction)
- l'espace mémoire interne ne suffit plus (p. ex. pour les grands champs)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Effectuer les vérifications suivantes :
- Vérifier à l'aide de l'éditeur de texte si le nom à attribuer est déjà utilisé dans le cycle de programmes (programme principal et sous-programmes appelés)
- Évaluer l'espace mémoire nécessaire pour les symboles déjà définis et le réduire le cas échéant en utilisant moins de variables globales et davantage de variables locales.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

12205 [Canal %1:] Bloc %2 L'indication de la zone GUD manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'indication de zone (NCK oder CHAN) n'a pas été programmée dans l'instruction de définition pour une variable GUD.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer la zone pour la définition de la variable GUD dans le fichier de définition des GUD.
La définition d'une variable GUD doit respecter la syntaxe suivante :
DEF <Zone> <Type de donnée> <Nom de variable> ; par ex.
DEF NCK INT intVar1
DEF CHAN REAL realVar1

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12210 [Canal %1:] Bloc %2 Chaîne %3 trop longue

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne dans le bloc code source

Description: - Plus de 100 caractères ont été utilisés pour initialiser une variable du type STRING.
- La CN constate que, pour une assignation, la chaîne est trop longue pour la variable indiquée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
- Prévoir une chaîne plus courte ou répartir la chaîne de caractères dans deux chaînes de caractères.
- Définir une variable chaîne de caractères plus grande.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12220 [Canal %1:] Bloc %2 Constante binaire %3 dans chaîne trop longue

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = constante numérique

Description: Plus de 8 bits ont été constatés pour une constante numérique à l'initialisation ou lors de l'assignation d'une valeur à une variable du type STRING.
DEF STRING[8] OTTO = "ABC'H55"B000011111'DEF"

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Ce sont toujours les premiers caractères de la constante numérique qui sont affichés dans la fenêtre de l'alarme bien que les bits en trop puissent se trouver plus loin derrière. Il faut donc toujours contrôler la constante numérique dans son intégralité.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12230 [Canal %1:] Bloc %2 Constante hexadécimale %3 trop grande dans chaîne

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = constante hexadécimale

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une chaîne de caractères peut comprendre également des octets correspondant à des caractères ne pouvant être introduits ou non disponibles par exemple sur un clavier à nombre de touches réduit. Ces caractères peuvent être entrés comme constantes numériques ou hexadécimales. Ils ne doivent occuper qu'un octet chacun et par conséquent être < 256, p. ex. :
N10 DEF STRING[2] OTTO=" 'HCA' 'HFE' "

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Ce sont toujours les premiers caractères de la constante hexadécimale qui sont affichés dans la fenêtre de l'alarme bien que les décimales en trop puissent se trouver loin derrière. Il faut donc toujours contrôler la constante hexadécimale dans son intégralité.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12240 [Canal %1:] Bloc %2 Orientation outil %3 définie plusieurs fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = texte

Description: Une seule orientation d'outil peut être programmée dans un bloc DIN. Elle peut être définie soit par les 3 angles d'Euler, par les points finals des axes ou les vecteurs de direction.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
L'orientation outil pouvant être réglée de 3 manières différentes, choisir la plus avantageuse. Programmer avec celle-ci les adresses et les assignations de valeur en supprimant tous les autres paramètres d'orientation.
Points finals d'axe (axes supplémentaires) : A, B, C Descripteur d'axe, Angles d'Euler : A2, B2, C2
Vecteurs de direction : A3, B3, C3

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12250 [Canal %1:] Bloc %2 Imbrication de la macro-instruction %3 impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: La fonctionnalité macros attribue un nouveau descripteur à une instruction d'une ligne ou à une séquence d'instructions avec le mot-clé DEFINE. La séquence d'instructions ne doit plus comprendre d'autres macros (imbrication). Exemple : N10 DEFINE MAKRO1 AS G01 G91 X123 MAKRO2 F100

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Remplacer les macros imbriquées par des instructions écrites sous forme développée dans le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

12260 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de valeurs d'initialisation indiquées %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Il y a à l'initialisation d'un champ (définition du champ et assignation de valeurs à ses différents éléments) plus de valeurs d'initialisation que d'éléments de champ. Exemple : N10 DEF INT OTTO[2,3]=(..., ..., {plus de 6 valeurs})

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Contrôler le programme pour voir si :
1. le nombre d'éléments de champ (n, m) a été bien programmé dans la définition du champ (DEF INT FELDNAME[n,m] p. ex. un champ à 2 lignes et 3 colonnes : n=2, m=3). 2. l'affectation de valeurs s'est effectuée correctement à l'initialisation (valeurs des différents éléments de champ séparées par une virgule, par un point décimal pour les variables du type REAL).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12261 [Canal %1:] Bloc %2 Initialisation de %3 non autorisée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Les variables de type frame ne peuvent pas être initialisées lors de la définition. Exemple: DEF FRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)
De même, il n'est pas possible de programmer des valeurs par défaut lors de l'initialisation des champs avec SET au cours de l'exécution du programme dans le cas d'axes.
Une instruction REDEF avec PRLOC n'est autorisée que pour des données de réglage, mais pas pour des paramètres machine ou des variables.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer l'initialisation dans un bloc spécial dans la partie exécution du programme : DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)
Avec des variables d'axe :
Remplacer DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = SET (X, , Y) par : DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = X AXIS_VAR [7] = Y
Si le comportement d'une GUD, LUD, etc. est modifié à l'aide de REDEF ... INIRE, INIPO, INICF, PRLOC, le PM11270 $MN_DEFAULT_VALUES_MEM_MASK doit être égal à 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12270 [Canal %1:] Bloc %2 Nom macro %3 déjà défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de macro/chaîne de caractère code source

Description: Le nom de macro devant être attribué avec l'instruction DEFINE est déjà défini dans la CN :
nom de macro
mot-clé
variable
descripteur configuré.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Choisir une instruction DEFINE avec un autre nom de macro.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12280 [Canal %1:] Bloc %2 Dépassement longueur maximale macro avec %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: La séquence d'instructions du côté droit de la macro est limitée à 256 caractères. L'alarme est déclenchée si l'on essaie de définir dans une macro une séquence de caractères plus longue (possible uniquement via l'introduction de blocs par l'interface V.24, la communication entre le tableau de commande et NCK limitant la longueur de bloc à 242 caractères).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Répartir dans deux macros les fonctions de cette macro.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12290 [Canal %1:] Bloc %2 Variable de calcul %3 NON définie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source variable de calcul

Description: Seuls les paramètres R sont prédéfinis comme variables de calcul ; toutes les autres variables de calcul doivent être définies avec l'instruction DEF avant leur utilisation. Le nombre de paramètres de calcul est défini par des paramètres machine. Les noms utilisés doivent être univoques et ne doivent pas être réutilisés dans la CN (exception : variables locales).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Définir la variable souhaitée dans la partie définition du programme (le cas échéant dans le programme appelant lorsqu'il doit s'agir d'une variable globale).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12300 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre 'call-by-reference' manque à l'appel du SP %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: La définition de sous-programme comporte un paramètre formel REF (appel par position) auquel aucun paramètre actuel n'a été attribué lors de l'appel.
L'affectation s'effectue à l'appel du sous-programme d'après la position du nom de variable et non pas par le nom lui-même !
Exemple :
Sous-programme :
(2 paramètres à appel par valeur X et Y, 1 paramètre à appel par position Z)
PROC XYZ (INT X, INT Y, VAR INT Z)
:
M17
ENDPROC
Programme principal :
N10 DEF INT X
N11 DEF INT Y
N11 DEF INT Z
:

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

N50 XYZ (X, Y) ; le paramètre REF Z manque
ou bien
N50 XYZ (X, Z) ; le paramètre REF Y manque !

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Attribuer à l'appel du sous-programme une variable à tous les paramètres REF (appel par position) du sous-programme. Il n'est pas nécessaire d'attribuer une variable aux paramètres formels "normaux" (paramètres appelables par la valeur) ; ces paramètres "normaux" sont initialisés avec la valeur 0.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12310 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre d'axe manque à l'appel de procédure %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: À l'appel du sous-programme, il manque un paramètre AXIS qui devrait être programmé dans la déclaration avec EXTERN.
L'instruction EXTERN sert à déclarer des sous-programmes définis par l'utilisateur (procédures) réalisant un passage de paramètres.
Les procédures sans transmission de paramètres ne nécessitent pas de déclaration avec EXTERN.
Exemple :
Sous-programmes XYZ (avec les paramètres formels) :
PROC XYZ (INT X, VAR INT Y, AXIS A, AXIS B)
Instruction EXTERN (avec les types de variables) :
EXTERN XYZ (INT, VAR INT, AXIS, AXIS) Appel sous-programme (avec les paramètres actuels) :
N10 XYZ (, Y1, R_TISCH)
Variable X valeur 0
Variable Y recevant la valeur de la variable Y1 et restituant le résultat au programme appelant, après exécution du sous-programme
Variable A recevant la valeur d'axe de R_TISCH
Variable B manque !

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Programmer le paramètre AXIS manquant dans l'appel de sous-programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12320 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre %3 n'est pas une variable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: À l'appel du sous-programme, ce n'est pas une variable mais une constante ou le résultat d'une expression arithmétique qui a été affecté à un paramètre REF bien que seuls les descripteurs de variables soient autorisés.
Exemples :
N10 XYZ (NAME_1, 10, OTTO) ou
N10 XYZ (NAME_1, 5 + ANNA, OTTO)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Supprimer la constante ou l'expression arithmétique dans le bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12330 [Canal %1:] Bloc %2 Type du paramètre %3 erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: La CN constate à l'appel d'une procédure (d'un sous-programme) que le type du paramètre actuel ne peut être transposé dans le type du paramètre formel. 2 cas de figures sont imaginables :
- Paramètres appelables par position : les paramètres actuels et les paramètres formels doivent être exactement du même type, p. ex. STRING, STRING.
- Paramètres appelables par valeur : les paramètres actuels et les paramètres formels peuvent en principe être de types différents si un transtypage est théoriquement possible. Dans le cas présent, les types ne sont cependant pas compatibles, p. ex. STRING -> REAL.
Conversion de types :
- de REAL vers : REAL : oui, INT : oui*, BOOL : oui1), CHAR : oui*, STRING : -, AXIS : -, FRAME : -
- de INT vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui1), CHAR : si valeur 0 ...255, STRING : -, AXIS : -, FRAME : -
- de BOOL vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui, CHAR : oui, STRING : -, AXIS : -, FRAME : -
- de CHAR vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui1), CHAR : oui, STRING : oui, AXIS : -, FRAME : -
- de chaîne de caractères vers : REAL : -, INT : -, BOOL : oui2), CHAR : seulement si 1 carac., STRING : oui, AXIS : -, FRAME : -
- de AXIS vers : REAL : -, INT : -, BOOL : -, CHAR : -, STRING : -, AXIS : oui, FRAME : -
- de FRAME vers : REAL : -, INT : -, BOOL : -, CHAR : -, STRING : -, AXIS : -, FRAME : oui
1) La valeur <>0 équivaut à TRUE, la valeur ==0 équivaut à FALSE.
2) Longueur de la chaîne de caractères 0 => FALSE, sinon TRUE.
*) Lors d'une conversion de type de REAL en INT, la valeur est arrondie vers le haut lorsque la valeur non entière est >= 0,5, sinon elle est arrondie vers le bas.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction 'Bloc à corriger' avec la touche logicielle 'CORRECTION PROGRAMME'.
Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Contrôler les paramètres de transmission de l'appel de sous-programme et les définir selon leur destination comme paramètres appelables par valeur ou paramètres appelables par position.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12340 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre de paramètres trop grand %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: À l'appel d'une fonction ou d'une procédure (prédéfinie ou définie par l'utilisateur), il a été transmis plus de paramètres qu'il n'en a été défini.
Fonctions et procédures prédéfinies : le nombre des paramètres est rangé dans NCK.
Fonctions et procédures définies par l'utilisateur : le nombre de paramètres est fixé par la définition (par le type et le nom).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Voir si la bonne procédure/fonction a été appelée. Programmer le nombre de paramètres selon la procédure/fonction.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

12350 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre %3 n'est plus possible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Une tentative de transfert des paramètres actuels a été faite alors que les paramètres d'axe qui précédaient n'ont pas été affectés. Si des paramètres d'axe sont inutiles, ils peuvent rester sans affectation lors de l'appel d'une procédure ou d'une fonction, dans la mesure où il n'y aura par la suite aucun autre paramètre à transférer. Exemple : N10 FGROUP(X, Y, Z, A, B) ; 8 axes possibles au maximum. Les paramètres d'appel par valeur qui suivent seraient alors prérenseignés avec la valeur 0 puisqu'en raison des paramètres d'axe manquants il n'y aurait plus d'affectation en fonction du rang. Dans les procédures et les fonctions prédéfinies, il n'y a pas d'axes susceptibles d'être omis ni de paramètres qui suivent.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Dans le cas de procédures et de fonctions prédéfinies, supprimer les paramètres qui suivent ou transmettre les paramètres d'axe les précédant. Dans le cas de procédures et de fonctions définies par l'utilisateur, programmer le transfert des paramètres en suivant les instructions du manuel de programmation du constructeur de la machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12360 [Canal %1:] Bloc %2 Dimension du paramètre %3 erronée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Examiner les possibilités d'erreur ci-dessous :
- le paramètre actuel est un champ mais le paramètre formel est une variable
- le paramètre actuel est une variable mais le paramètre formel est un champ
- le paramètre actuel et le paramètre formel sont tous deux des champs mais de dimensions non compatibles.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Corriger le programme pièce en fonction de la cause d'erreur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12370 [Canal %1:] Bloc %2 Plage de valeurs pour %3 non permise

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Une plage de valeurs a été attribuée à une variable en dehors d'un bloc d'initialisation. La définition de variables globales n'est autorisée que dans des blocs d'initialisation spéciaux. Une plage de valeurs peut être attribuée à ces variables.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Supprimer la plage de valeurs indiquée (commence par le mot-clé OF) ou définir la variable comme variable globale dans le bloc d'initialisation et lui attribuer une plage de valeurs.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

12380 [Canal %1:] Bloc %2 Capacité mémoire maximale atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La définition des données de ce bloc n'est pas possible parce que la capacité mémoire maximale mise à disposition par la gestion des données est épuisée ou parce que le bloc de données est plein. L'alarme peut également apparaître lorsque plusieurs appels de sous-programmes sont exécutés l'un à la suite de l'autre sans qu'il y ait génération d'un bloc machine (déplacement, attente, fonction M).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Réduire le nombre de variables, diminuer la taille des champs ou augmenter la capacité de la gestion des données.
- Si de nouvelles macros doient être définies -> augmenter le PM 18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS
- Si de nouvelles variables GUD doivent être définies -> vérifier les PM 18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM, PM 18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN, PM 18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK
- Si le défaut survient lors de l'exécution d'un programme CN dans lequel figurent des variables LUD ou si des programmes à cycles sont utilisés (les paramètres sont considérés comme des variables LUD dans le programme à cycle), vérifier les paramètres machine suivants :
PM 28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM,
PM 18242 $MN_MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE,
PM 18260 $MN_MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE,
PM 28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL,
PM 28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12390 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur d'initialisation %3 non convertible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: À l'initialisation, une valeur ne correspondant pas au type de la variable a été affectée à celle-ci ; le type ne peut pas non plus être converti dans le type de données de la variable.
Conversion de types :
- de REAL vers : REAL : non, INT : oui1), BOOL : oui, CHAR : oui2), STRING : -
- de INT vers : REAL : oui, INT : non, BOOL : oui, CHAR : oui2), STRING : -
- de BOOL vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : non, CHAR : oui, STRING : -
- de CHAR vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui, CHAR : non, STRING : oui
- de chaîne de caractères vers : REAL : -, INT : -, BOOL : oui, CHAR : oui3), STRING : non

1) La valeur <>0 équivaut à TRUE, la valeur ==0 équivaut à FALSE.
2) Longueur de la chaîne de caractères 0 => FALSE, sinon TRUE.
3) Dans le cas d'un seul caractère.
Vers les types AXIS et FRAME et dans les types AXIS et FRAME, aucune conversion possible.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
- Définir le type de variable de telle manière que la valeur d'initialisation puisse être affectée, ou
- Choisir la variable d'initialisation en fonction de la définition de variable.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12400 [Canal %1:] Bloc %2 Champ %3 Élément inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Les causes suivantes sont possibles :
- Liste d´indice inadmissible ; il manque un indice d'axe ;
- L'indice de champ ne répond pas à la définition des variables ;
- Une tentative d'accès non-standard à une variable a eu lieu lors de l'initialisation de champ par SET ou REP. Accès à un caractère unique, accès à une partie de Frame et indices ignorés ne sont pas possibles.

Lors de l'initialisation de ce champ, un élément inexistant a été adressé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Initialisation de champ : contrôler l'indice de l'élément adressé dans le champ. Le premier élément du champ reçoit l'indice [0,0], le deuxième [0,1] etc. L'indice de droite (indice de colonne) est incrémenté en premier.
Dans la deuxième ligne, le quatrième élément sera adressé avec l'indice [1,3] (les indices commencent par 0).
Définition de champ : contrôler la dimension du champ. Le premier chiffre indique le nombre d'éléments dans la première dimension (nombre de lignes), le deuxième chiffre la deuxième dimension (nombre de colonnes).
Un champ à 2 lignes et 3 colonnes doit être défini par [2,3].

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12410 [Canal %1:] Bloc %2 Type d'indice erroné sous %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Lors de l'affectation d'une valeur à un élément d'une variable de champ, l'indice du champ a été indiqué d'une manière non autorisée.
Ne sont autorisés comme indices de champ (entre crochets) que les :
- descripteurs d'axe si la variable de champ a été définie avec le type FRAME,
- valeurs "Entiers" pour les autres types de données.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Corriger les indices de l'élément de champ dans la définition de la variable ou définir la variable de champ autrement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12420 [Canal %1:] Bloc %2 Descripteur %3 trop long

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le symbole à définir ou la destination indiquée pour le saut comporte un nom plus long que les 32 caractères autorisés.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction 'Bloc à corriger' avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Choisir le symbole à créer ou la destination du saut dans le programme (étiquette) conformément aux conventions du système, c'est-à-dire que le nom doit commencer par 2 lettres (mais le premier caractère ne doit pas être le signe "$") et ne doit pas compter plus de 32 caractères.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

12430 [Canal %1:] Bloc %2 Indice indiqué non valable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un indice hors de la plage de valeurs autorisée a été utilisé dans un tableau (dans la définition de champ).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Programmer un indice de champ à l'intérieur de la plage autorisée. Plage de valeurs par dimension de champ : 1 - 32 767.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12440 [Canal %1:] Bloc %2 Dépassement du nombre maximal de paramètres formels

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Plus de 127 paramètres formels ont été programmés lors de la définition d'une procédure (d'un sous-programme) ou dans une instruction EXTERN.
Exemple : PROC ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...)
EXTERN ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Vérifier si tous les paramètres doivent vraiment être transmis. Si c'est le cas, on peut réduire le nombre des paramètres formels en utilisant des variables globales ou des paramètres R ou en regroupant les paramètres semblables en un tableau pour les transmettre ainsi.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12450 [Canal %1:] Bloc %2 Étiquette définie deux fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'étiquette de ce bloc existe déjà.
Lors d'une compilation de programme hors ligne, la totalité du programme est traduite bloc par bloc. Les étiquettes utilisées plusieurs fois sont détectées avec certitude, ce qui n'est pas nécessairement le cas dans une compilation en ligne. (Dans celle-ci, seul le programme courant est compilé, c'est-à-dire que les branchements qui ne sont pas parcourus pendant l'exécution actuelle ne sont pas pris en considération et peuvent par conséquent présenter des erreurs de programmation).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur se positionne sur le bloc dans lequel l'étiquette indiquée est rencontrée pour la deuxième fois. Chercher dans le programme pièce à l'aide de l'éditeur l'endroit où l'étiquette recherchée apparaît pour la première fois et modifier un des deux noms.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12460 [Canal %1:] Bloc %2 Dépassement du nombre maximal de symboles avec %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le nombre maximal de définitions de variables (GUD, LUD), de définitions de macro-instructions, de cycles ou de paramètres de cycles (instruction PROC) que la gestion des données de la commande est en mesure de gérer a été dépassé.
Quand l'alarme survient de concert avec l'alarme 15175, cela signifie que la mémoire est insuffisante pour la préparation de la définition des cycles (instruction PROC°.
Quand l'alarme survient de concert avec l'alarme 15180, on retrouve dans l'alarme le nom du bloc ayant causé l'erreur (fichier INI ou fichier DEF).
(Pour la liste des noms des fichiers INI et leur signification -> voir la documentation relative à l'alarme 6010)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: D'une manière générale, réduire le nombre de symboles dans le bloc concerné (éventuellement par le biais de la technique des tables ou l'utilisation de paramètres R), ou bien adapter les paramètres machine correspondants (voir plus bas).
PM 28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL en cas d'erreur dans les blocs LUD (c.-à-d. si le programme pièce actif contient plus de définitions de variables que le PM ne le permet).
Les blocs de données GUD peuvent causer des erreurs lors de la procédure de chargement 'initial.ini Download' (par ex. lors d'une mise en service de série) ou lors de l'activation sélective par utilitaire PI _N_F_COPY (activer GUD avec dialogue HMI). Si l'alarme 15180 renvoie à un fichier de définition GUD, le PM 18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK ou le PM 18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN sont réglés sur une valeur trop faible.
Les macros sont chargées après une remise sous tension, un Reset du NCK ou de manière sélective avec l'utilitaire PI _N_F_COPY (activer macro avec dialogue HMI). Si l'alarme 15180 renvoie à un fichier de définition d'une macro, cela signifie que le PM 18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS a été réglé sur une valeur trop faible.
Les définitions des programmes à cycles (instruction PROC) sont rechargées après une remise sous tension ou un Reset du NCK. En présence d'une erreur, on peut voir dans le paramètre %3 si c'est le nom du cycle qui a causé l'erreur - il convient alors d'augmenter la valeur du PM 18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES - ou si c'est le nom du paramètre d'appel du cycle qui a causé l'erreur, auquel cas il convient d'augmenter la valeur du PM 18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12470 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction G %3 est inconnue

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Dans les fonctions G indirectement programmées, un numéro de groupe non valable ou non autorisé a été programmé. Numéro de groupe autorisé = 1. Le nombre max. de groupes G = 5. Dans le bloc affiché, une fonction G non définie a été programmée. Seules sont vérifiées les fonctions G "authentiques" qui commencent par l'adresse G, p. ex. G555. Les fonctions G désignées par un "nom" telles que CSPLINE, BRISK, etc. sont interprétées comme des noms de sous-programmes.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. En fonction des instructions du manuel de programmation du constructeur, il faut décider si la fonction G affichée ne devrait, d'une manière générale, pas être présente ou possible ou si une reconfiguration d'une fonction standard a été effectuée (configuration OEM). Supprimer la fonction G du programme pièce ou programmer l'appel de la fonction en suivant les instructions du manuel de programmation du constructeur de la machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12475 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro de fonction G programmé %3 non valable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de code G

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Lors de la programmation indirecte d'un code G, un numéro de fonction G illicite (paramètre 3) a été programmé pour un groupe G. Seuls sont autorisés les numéros de fonction G indiqués dans le manuel de programmation "Notions de base", Chap 12.3 - "Liste des fonctions G / Fonctions préparatoires".

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12480 [Canal %1:] Bloc %2 Sous-programme %3 déjà défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Le nom utilisé dans l'instruction PROC ou EXTERN est déjà défini dans un autre appel (p. ex. pour les cycles).
Exemple :
EXTERN CYCLE85 (VAR TYP1, VAR TYP2, ...)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger. Choisir un nom de programme qui n'est pas encore utilisé comme descripteur. (Il est aussi théoriquement possible d'adapter la déclaration de paramètres de l'instruction EXTERN au sous-programme existant pour éviter le déclenchement de l'alarme. La définition apparaîtrait alors 2 fois de manière totalement identique).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12481 [Canal %1:] Bloc %2 Attribut de programme %3 non autorisé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: L'attribut utilisé dans l'instruction PROC n'est pas autorisé dans le mode de traitement actuel.
L'attribut SAVE par exemple ne doit pas être utilisé dans un cycle technologique.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Actionner la touche Arrêt CN et sélectionner la fonction "Bloc de correction" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le pointeur de correction se place dans le bloc erroné. Supprimer ensuite l'attribut de programme qui ne convient pas.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12490 [Canal %1:] Bloc %2 Droit d'accès %3 non permis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Le droit d'accès souhaité n'a pas été programmé avec le mot-clé REDEF. Le niveau de protection souhaité se trouve hors de la plage de valeurs autorisée ou la modification du niveau de droit d'accès n'est pas autorisée.
(L'instruction REDEF n'est exécutable sur la SINUMERIK 840D, P1 (6/94) que si elle a été programmée dans les fichiers INITIAL_INI.)
Une modification du niveau de protection n'est possible que si :
1. le niveau de protection actuel est égal ou supérieur au niveau de protection défini à l'origine et
2. le nouveau niveau de protection doit être inférieur au niveau de protection défini à l'origine.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Les chiffres les plus élevés représentent les niveaux de protection les plus faibles. Les 4 niveaux inférieurs (de 7 à 4) correspondent aux positions de l'interrupteur à clé, les 4 niveaux supérieurs sont accessibles par 4 mots de passe.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Touche : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle"CORRECTION PROGRAMME". Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
- N'utiliser l'instruction REDEF que dans un fichier INITIAL_INI.
- Régler le niveau de protection actuel au tableau de commande au minimum sur le niveau de la variable présentant le niveau de protection le plus élevé.
- Programmer le niveau de protection à l'intérieur de la plage de valeurs autorisée.
- Ne programmer que des nouveaux niveaux de protection inférieurs aux anciennes valeurs.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12495 Canal %1 Bloc %2 La modification (définition) de la classe de données %3 n'est pas autorisée ici

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Classe de données

Description: La modification de la classe de données n'est pas possible dans ce fichier ACCESS ou la définition de la classe de données n'est pas possible dans ce fichier GUD (nom de fichier -> alarme 15180). Le niveau de priorité de la nouvelle classe de données ne peut être qu'inférieur ou égal au niveau de priorité du fichier de définition. Cela signifie que DCS ne peut être programmé que dans SGUD (SACCESS), que DCM ne peut pas être programmé dans UGUD ni dans GUD9 (UACCESS), que DCU ne peut pas être programmé dans GUD9. DCI est autorisé dans tous les fichiers GUD ACCESS.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la classe de données dans la plage autorisée pour ce fichier GUD ou ACCESS.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12500 [Canal %1:] Bloc %2 %3 est impossible dans ce bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Le mot-clé indiqué ne doit pas être utilisé dans ce type de bloc et à cet endroit (on désigne par blocs tous les fichiers de NCK).
Types de blocs :
Bloc de programme
contient un sous-programme ou un programme principal.
Bloc de données
contient des définitions de macros ou de variables et éventuellement une fonction M, H ou E.
Bloc d'initialisation
ne contient que des éléments de langage sélectionnés pour l'initialisation des données.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Supprimer l'élément de langage indiqué (mot-clé) et ses paramètres dans ce module et l'insérer dans le module prévu à cet effet.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

12510 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de paramètres machine %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: Il n'est pas possible d'utiliser plus de 5 paramètres machine par bloc dans le programme pièce, dans le fichier des données machine (..._TEA) et dans le fichier d'initialisation (..._INI).
Exemple :
```
N ...
N 100 $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [10] = 15,
      $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [11] = 20
N ...
```

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
- Scinder le bloc du programme pièce.
- Utiliser éventuellement une variable locale pour la mémorisation des résultats intermédiaires.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12520 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de paramètres d'outil %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: 5 paramètres de correction d'outil au maximum peuvent être utilisés par bloc dans le programme pièce, le fichier des correcteurs d'outil (..._TOA) et dans le fichier d'initialisation (..._INI).
Exemple :
```
N ...
N 100 $TC_DP1 [5,1] = 130, $TC_DP3 [5,1] = 150.123,
      $TC_DP4 [5,1] = 223.4, $TC_DP5 [5,1] = 200.12,
      $TC_DP6 [5,1] = 55.02
N ...
```

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
- Scinder le bloc du programme pièce.
- Utiliser éventuellement une variable locale pour la mémorisation des résultats intermédiaires.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12530 [Canal %1:] Bloc %2 Indice non valable sous %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Dans les définitions de macro, on a essayé de définir comme descripteur de macro une fonction G de plus de 3 décades ou une fonction M de plus de 2 décades.
Exemple :
```
_N_UMAC_DEF  DEFINE G4444 AS G01 G91 G1234
             DEFINE M333 AS M03 M50 M99
             :
             M17
```

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Touche : Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Modifier la définition des macros en tenant compte des indications du manuel de programmation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12540 [Canal %1:] Bloc %2 Bloc trop long ou trop complexe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Après traitement par le traducteur, la longueur interne maxi des blocs ne doit pas dépasser 256 caractères. Cette valeur limite peut cependant être dépassée après développement par exemple de plusieurs macros dans le bloc ou d'une imbrication multiple.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle "CORRECTION PROGRAMME". Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Scinder le bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12550 [Canal %1:] Bloc %2 Nom %3 non défini ou option/fonction non activée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: Le descripteur affiché n'a pas été défini avant son utilisation.
Macro : mot clé à définir avec l'instruction DEFINE ... AS ... manque dans l'un des fichiers :
_N_SMAC_DEF
_N_MMAC_DEF
_N_UMAC_DEF
_N_SGUD_DEF
_N_MGUD_DEF
_N_UGUD_DEF
Variable : l'instruction DEF manque
Programme : la déclaration PROC manque

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle "CORRECTION PROGRAMME". Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
- Corriger le nom utilisé (erreur d'écriture)
- Vérifier la définition des variables, sous-programmes et macros
- Déclarer le sous-programme avec EXTERN, charger le sous-programme dans SPF-Dir
- Vérifier la définition de l'interface de sous-programme
- Vérifier les options. Voir aussi PM 10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12552 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre OEM magasin d'outil non défini. Option non active.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La variable système programmée $TC_... Cx n'est pas reconnue par la commande.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Corriger le nom utilisé (erreur d'écriture)
- $TC_DPCx, $TC_TPCx, $TC_MOPCx, $TC_MAPCx, $TC_MPPCx, $TC_DPCSx, $TC_TPCSx, $TC_MOPCSx, $TC_MAPCSx, $TC_MPPCSx; avec x=1,...10
- Ce sont les paramètres OEM des outils, magasins. La valeur respective du paramètre machine est réglée < 10, ou l'option 'Paramètre outil OEM' n'est pas activée.
- Utiliser les numéros de paramètre corrects, ou, si le nom ne peut pas être changé, régler la correction de paramètre machine (voir PM18096 $MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM, ... PM18206 $MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM, ...))
- Vérifier les options (les paramètres machine sont seulement actifs si l'option est débloquée)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12553 [Canal %1:] Bloc %2 Nom %3 L'option ou la fonction n'est pas activée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: L'option (si PM10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 1) ou la fonction CN (siPM10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 3)
qui correspond à cette instruction n'est pas activée.
Cependant le nom de l'instruction est connu.
Chaque fois que cette instruction est programmée, elle est refusée et cette alarme est affichée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Actionner la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECT. PROGRAMME. Le pointeur de correction se place sur le bloc à corriger.
- Corriger le nom utilisé (dans le cas d'une faute d'orthographe).
- Activer la fonction CN (s'il a été programmé l'instruction correspondant à une fonction non activée).
- Valider l'option requise (s'il a été programmé une fonction avec une option non validée).
Voir aussi PM10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12554 [Canal %1:] Bloc %2 Absence du cycle de remplacement %3 de la procédure prédéfinie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de cycle

Description: Le cycle de remplacement qui devrait être appelé à la place de la procédure prédéfinie est absent / inconnu dans la commande.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Actionner la touche Suspension programme (NC Stop), puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECT. PROGRAMME. Le pointeur de correction se place sur le bloc à corriger.
- Corriger le nom utilisé pour la procédure prédéfinie (dans le cas d'une faute d'orthographe)
- ou charger le cycle de remplacement dans un des répertoires de cycles (+ démarrage à chaud)
- ou mettre à 0 le bit de donnée machine pour la procédure prédéfinie dans PM11754 $MN_COUPLE_CYCLE_MASK afin que la procédure prédéfinie puisse être de nouveau exécutée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12555 [Canal %1:] Bloc %2 La fonction n'existe pas (identificateur %3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Identificateur fin

Description: Le descripteur n'est pas défini pour ce système

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Actionner la touche Arrêt CN et sélectionner la fonction "Bloc de correction" avec la touche logicielle CORR. PROGRAMME. Le curseur de correction se place sur le bloc qui contient l'erreur.
- corriger le nom utilisé (erreur d'écriture)
- utiliser un système de logiciel plus puissant en cas de déficit fonctionnel
- vérifier la définition des variables, des sous-programmes et des macros
- déclarer un sous-programme avec EXTERN, charger le sous-programme dans SPF-Dir
- vérifier la définition de l'interface dans le sous-programme

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12556 [Canal %1:] Bloc %2 Nom %3 Le nom est déjà connu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: Le nom du mnémonique qui doit être créé fait partie du langage CN et est donc connu. Bien que la fonction CN ne soit pas activée, ce nom ne peut plus être utilisé pour les GUD, les macros et les définitions PROC.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Actionner la touche Suspension programme, puis sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECT. PROGRAMME. Le pointeur de correction se place sur le bloc à corriger.
- Corriger le nom utilisé (faute d'orthographe).
- Avec le PM10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 2 ne sont créées que les instructions dont la fonction est activée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12560 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur programmée %3 en dehors des limites autorisées

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: L'intervalle des valeurs autorisé pour le type de données a été dépassé dans une assignation de valeur.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Effectuer l'affectation de valeurs dans les limites de l'intervalle des valeurs du type de données ; le cas échéant, choisir un autre type pour augmenter la plage de valeurs : p. ex. INT ->REAL.
Plages de valeurs des différents types de variables :
- REAL : Propriété : nombres fractionnaires avec point décimal, intervalle de valeurs : +/-(2-1022-2+1023)
- INT : Propriété : nombres entiers signés, intervalle de valeurs : +/-(231-1)
- BOOL : Propriété : valeurs de vérité, TRUE, FALSE, intervalle de valeurs : 0,1
- CHAR : Propriété : 1 caractère ASCII, intervalle de valeurs : 0-255
- STRING : Propriété : séquence de caractères (100 valeurs maxi), intervalle de valeurs : 0-255
- AXIS : Propriété : adresses d'axe, intervalle de valeurs : noms d'axe seulement
- FRAME : Propriété : données géométriques, intervalle de valeurs : comme déplacements d'axes

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12570 [Canal %1:] Bloc %2 Trop d'actions synchrones au déplacement dans %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: 16 actions au maximum sont autorisées dans un bloc d'actions synchrones au déplacement.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Diminuer le nombre des actions programmées.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12571 [Canal %1:] Bloc %2 %3 Non admis en action synchrone au déplacement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source
Description: Le sous-programme prédéfini indiqué %3 n'est pas autorisé dans un bloc contenant une action synchrone à un déplacement. Il peut uniquement être programmé seul dans un bloc "normal".
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12572 [Canal %1:] Bloc %2 %3 uniquement admis en action synchrone au déplacement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source
Description: Le sous-programme prédéfini indiqué %3 n'est autorisé que dans les blocs contenant une action synchrone au déplacement. Il ne peut être programmé seul dans un bloc "normal".
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12573 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : le paramètre Call-By-Reference n'est pas autorisé %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = texte code source
Description: Les paramètres Call-By-Reference (mot clé VAR) ne sont pas autorisés dans les cycles technologiques.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger l'instruction PROC du cycle technologique.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12580 [Canal %1:] Bloc %2 %3 Non admis pour affectation en action synchrone au déplacement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source
Description: La variable indiquée ne peut être écrite dans une action synchrone au déplacement. Seules certaines variables sont autorisées, p. ex. B. DO $AA_IW[X]=10 n'est pas autorisée.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Modifier le programme pièce.
Seules certaines variables sont autorisées pour une action synchrone au déplacement, p. ex. $AA_IM, $AC_DTGPB

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12581 [Canal %1:] Bloc %2 Accès en lecture inadmissible sur %3 avec action synchrone au déplacement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: La variable indiquée ne peut être définie comme variable pouvant être en ligne dans une action synchrone au déplacement, cela signifie que
1. la variable indiquée ne doit pas figurer du côté gauche d'une comparaison dans une action synchrone au déplacement. Seules certaines variables sont autorisées à cet effet, p. ex. WHEN $AA_OVR == 100 DO ....
2. La variable indiquée ne doit pas être utilisée comme variable $$ dans une action synchrone au déplacement, p. ex. WHEN $AA_IM[X] >= $$P_AD[1] DO ... DO $AC_VC = $$P_F
3. La variable indiquée ne peut être définie comme paramètre exploitable en ligne dans une procédure synchrone, p. ex. DO SYNFCT(1, $AC_PARAM[0], $SA_OSCILL_REVERSE_POS2[Z])

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12582 [Canal %1:] Bloc %2 Indice de champ %3 erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: Dans des actions synchrones au déplacement, les variables $A ou $V sont traitées en temps réel, c'est-à-dire durant la période d'appel de l'interpolateur. Toutes les autres variables (p. ex. variables définies par l'utilisateur) sont, comme par le passé, calculées lors de la préparation des blocs. Il n'est pas permis d'indexer l'indice d'une variable destinée à la préparation des blocs avec une variable en temps réel.
Exemple :
DEF INT INPUT[3]
WHEN $A_IN[1] == INPUT[$A_INA[1]] DO ...
La variable INPUT définie localement ne peut être indicée à l'aide d'une variable en temps réel.
Correction du programme :
WHEN $A_IN[1] == $AC_MARKER[$A_INA[1]] DO ...

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme : utiliser la variable en temps réel.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12583 [Canal %1:] Bloc %2 Variable %3 n'est pas une variable système

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: Dans les actions synchrones au déplacement, seules certaines variables système spéciales sont autorisées du côté gauche de la comparaison comme variables de passage de paramètres et comme variables de résultats de SYNFECT ainsi que comme variables de passage de paramètres de PUTFTOCF. Avec ces variables, un accès synchrone en temps réel est possible. La variable programmée n'est pas une variable système.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Exemple :
DEF REAL OTTO, BERTA[2] DO SYNFCT(2,OTTO, $MN_...); les variables locales et les paramètres machine ne sont pas admis comme paramètres avec SYNFCT.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Les variables locales et les paramètres machine ne sont pas admis comme paramètres avec SYNFCT.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12584 [Canal %1:] Bloc %2 Variable %3 non lisible de façon synchrone au déplacement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: Seules certaines variables spéciales sont autorisées dans les actions synchrones au déplacement du côté gauche de la comparaison comme variables de passage de paramètres de SYNFCT et de PUTFTOCF. Avec ces variables, un accès synchrone au déplacement est possible.
Exemple :
PUTFTOCF(1, $AA_OVR, 2, 1, 2)
La variable $AA_OVR n'est pas autorisée ici.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Pour les fonctions SYNFCT et PUTFTOCF, seules certaines variables sont autorisées, p. ex. $AC_DTGPW, $AA_OVR.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12585 [Canal %1:] Bloc %2 Variable %3 non modifiable de façon synchrone au déplacement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

Description: Seules certaines variables spéciales sont autorisées pour les assignations dans les actions synchrones au déplacement et comme variables de résultats de SYNFCT. Avec ces variables, un accès synchrone en temps réel est possible.
Exemple :
WHEN $AA_IM[AX1]>= 100 DO $AC_TIME=1000. La variable $AC_TIME (temps du début de bloc) ne peut être décrite.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Seules certaines variables sont autorisées pour la fonction SYNFCT ; avec ces variables, un accès synchrone en temps réel est possible.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12586 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : conflit de types pour variable %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Mnémonique source

Description: Pour des variables en ligne $A.. ou $V.. qui sont traitées ou écrites durant la période d'appel de l'interpolateur, aucune conversion de type n'est nécessaire. Seules des variables de même type peuvent être combinées entre elles ou affectées.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Exemple 1 :
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_IN[1] DO ...
Une variable en ligne de type REAL (valeur réelle) ne peut être comparée à une variable de type BOOL (entrée numérique).
L'exécution est possible en procédant à la modification suivante :
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_INA[1] DO ...
Exemple 2 :
WHENEVER ... DO $AC_MARKER[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X]
Correction :
WHENEVER ... DO $AC_PARAM[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X]

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce : utiliser des variables de même type.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12587 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : opération/fonction %3 inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = opérateur/fonction

Description: La fonction indiquée/l'opérateur indiqué n'est pas admis pour combiner des variables en temps réel dans des actions synchrones au déplacement. Les opérateurs/fonctions suivants sont admissibles :
- == >= <= > < <> + - * /
- DIV MOD
- AND OR XOR NOT
- B_AND B_OR B_XOR B_NOT
- SIN COS TAN ATAN2 SQRT POT TRUNC ROUND ABS EXP LNX SPI

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12588 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : adresse %3 inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = adresse

Description: - L'adresse indiquée ne peut pas être programmée dans des actions synchrones au déplacement.
Exemple : ID = 1 WHENEVER $A_IN[1]==1 DO D3
- Le tranchant d'outil ne peut pas être modifié à partir d'une action synchrone au déplacement.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12589 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : variable %3 inadmissible dans instruction ID modale

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = nom de la variable

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Dans des actions synchrones au déplacement, l'ID modal ne doit pas être formé par une variable en ligne.
Exemples :
ID=$AC_MARKER[1] WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
Ceci peut être corrigé de la manière suivante :
R10 = $AC_MARKER[1]
ID=R10 WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
L'ID d'une action synchrone est toujours fixe, elle ne peut pas être modifiée durant la période d'appel de l'interpolateur.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce : remplacer la variable en ligne par une variable de calcul.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12590 [Canal %1:] Bloc %2 Des données globales utilisateur ne peuvent pas être créées

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre de blocs de données utilisateur globaux est défini dans le PM18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES.
_N_SGUD_DEF correspond au bloc de données (module) 1 ; _N_MGUD_DEF au bloc de données (module) 2 ; _N_UGUD_DEF au bloc de données (module) 3 ; _N_GUD4_DEF au bloc de données (module) 4, etc.
Le répertoire _N_DEF_DIR contient un fichier avec les définitions des données utilisateur globales dont le numéro du bloc de données est plus grand que le nombre de blocs de données indiqué dans le PM.
Mais l'alarme peut aussi provenir du fait qu'un des PM18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK, PM18130$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN eset à zéro et qu'une variable a été définie avec NCK ou CHAN dans un des fichiers de définition GUD.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Augmenter la valeur du PM 18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES ;
ou bien si le PM est déjà correctement renseigné, vérifier que le PM 18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK (si une variable a été définie avec l'attribut NCK) ou le PM 18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN (si une variable a été définie avec l'attribut CHAN) n'ont pas la valeur zéro.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12600 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur dans le total de contrôle des lignes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Lors du traitement d'un fichier INI, et respectivement lors de l'exécution d'un fichier TEA, un total de contrôle des lignes non valide a été reconnu.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le fichier INI ou corriger le PM et élaborer un nouveau fichier INI (au travers de 'upload')

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

12610 [Canal %1:] Bloc %2 Accès aux caractères individuels impossible pour le paramètre Call-By-Reference %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Un accès à des caractères a été tenté pour un paramètre appelé par position.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Mémoriser les caractères dans une variable CHAR définie par l'utilisateur et les transférer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12620 [Canal %1:] Bloc %2 Accès aux caractères individuels de cette variable impossible %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: La variable n'est pas une variable définie par l'utilisateur. L'accès à des caractères individuels n'est possible que pour les variables définies par l'utilisateur (LUD/GUD).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Mémoriser la variable dans une variable de type STRING définie par l'utilisateur, traiter celle-ci et retransférer son contenu dans la variable d'origine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12630 [Canal %1:] Bloc %2 Code bloc optionnel/étiquette non autorisée dans structure de contrôle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Les blocs avec structures de contrôle (FOR, ENDIF, etc.) ne peuvent pas être programmés comme blocs optionnels ni contenir d'étiquettes.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce : Remplacer le code de bloc optionnel par une interrogation avec IF. Programmer l'étiquette seule dans le bloc précédant le bloc contenant la structure de contrôle.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12640 [Canal %1:] Bloc %2 Conflit d'imbrication dans structures de contrôle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Erreur dans le programme : des structures de contrôle ouvertes (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) ne sont pas fermées ou il manque un début de boucle pour une fin de boucle programmée.
Exemple :
LOOP ENDIF ENDLOOP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce pour que toutes les structures de contrôle ouvertes soient bien fermées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

12641 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre maximal d'imbrications des structures de contrôle dépassé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le niveau maximal d'imbrication des structures de contrôle (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) a été dépassé. Le nombre maximal d'imbrications est actuellement 8.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce. Programmer le cas échéant certaines parties dans un sous-programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

12650 Canal %1 Bloc %2 Descripteur axe %3 différent dans canal %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Mnémonique source
%4 = numéro de canal avec définition d'axe différente

Description: Dans les cycles de prétraitement à la mise sous tension, seuls peuvent être utilisés les descripteurs de géométrie et des axes de canal disponibles dans tous les canaux avec la même signification. Dans d'autres canaux, le descripteur d'axe est doté d'indices d'axe différents.
Les descripteurs d'axe se définissent dans les PM20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB et PM20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB. Exemple : C'est le 4ème axe du canal 1 et le 5ème axe dans le canal 2.
Cette alarme est déclenchée lorsque le descripteur d'axe C est utilisé dans un cycle préexécuté lors d'un démarrage.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
1. Modifier les paramètres machine : utiliser les mêmes descripteurs pour les axes géométriques et les axes de canal dans tous les canaux. Exemple : les axes géométriques sont désignés par X, Y, Z dans tous les canaux. Ils peuvent alors être programmés directement dans les cycles préexécutés.
2. Ne pas programmer directement l'axe dans un cycle mais le définir comme un paramètre du type axe. Exemple : définition de cycle :
PROC PERCER (AXE PERÇAGE) G1 AX[AXE PERÇAGE]=10 F1000 M17
Appel dans le programme principal :
PERCER(Z)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

12660 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : variable %3 réservée pour actions synchrones au déplacement et cycles technologiques

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = nom de la variable

Description: La variable affichée ne peut être utilisée que dans des actions synchrones au déplacement ou dans des cycles technologiques. Par exemple, '$R1' ne peut se trouver que dans des actions synchrones au déplacement. Dans un programme pièce normal, les paramètres R sont programmés avec R1.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12661 [Canal %1:] Bloc %2 Cycle technologique %3 : autre appel de sous-programme impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = nom de l'appel du cycle technologique

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Il n'est pas possible d'appeler un sous-programme ou un autre cycle technologique dans un cycle technologique.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12700 [Canal %1:] Bloc %2 Description simplifiée du contour non autorisée, car sous-programme modal actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un bloc avec élément de contour est programmé dans le mode langage externe et en même temps un cycle modal est actif. La programmation en description simplifiée du contour en mode de langage externe n'est pas autorisée lorsqu'un cycle modal est actif en raison de l'attribution d'adresse non sans équivoque (p. ex. R = rayon pour élément de contour ou plan de retrait pour cycle de perçage).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12701 [Canal %1:] Bloc %2 Type d'interpolation pour élément de contour actif inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans un bloc élément de contour, G01 n'est pas actif comme fonction d'interpolation. Dans un bloc d'élément de contour, la fonction interpolation linéaire avec G01 doit toujours être sélectionnée. G00, G02, G03, G33 etc. ne sont pas autorisées.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Programmer une interpolation linéaire G01.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12710 [Canal %1:] Bloc %2 Elément de langage non autorisé dans le mode langage externe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'élément de langage programmé n'est pas autorisé ou inconnu dans le mode de langage externe. Du mode de langage Siemens, seuls les éléments qui sont utilisés pour les appels de sous-programme (à l'exception de Lxx) et les structures de langages pour répéter une partie d'un programme avec REPEAT (UNTIL) sont autorisés dans le mode de langage externe.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
Vérifier si l'instruction est disponible dans le mode Siemens. Commuter avec G290 dans le mode Siemens. Programmer l'instruction dans le bloc suivant puis commuter de nouveau dans le mode de langage externe à partir du prochain bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12720 [Canal %1:] Bloc %2 Manque numéro de programme pour appel de macro (G65/G66)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Aucun numéro de programme n'a été défini lors d'un appel de macro avec G65/G66. Le numéro de programme doit être programmé avec l'adresse "P".

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12722 [Canal %1:] Bloc %2 Plusieurs appels ISO_2/3-macros ou appels de cycles dans le bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Des appels de cycle et de macro-instruction ont été mélangés pour être programmés dans un bloc, p. ex. des appels de cycle avec G81 - G89 mélangés à une macro-instruction M dans un bloc ou un appel de macro-instruction G65/G66 avec macro-instructions M dans le bloc.
Les fonctions G05, G08, G22, G23, G27, G28, G29, G30, G50.1, G51.1, G72.1, G72.2 (mode ISO) appellent également des sous-programmes. Dans un bloc CN, il ne doit se trouver qu'un appel de macro-instruction ou qu'un appel de cycle en tout temps.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver les cycles ou les appels de macros lorsqu'une des fonctions G indiquées plus haut est programmée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12724 [Canal %1:] Bloc %2 aucun rayon programmé pour l'activation/désactivation de l'interpolation cylindrique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pas de rayon de cylindre programmé lors de la programmation de G07.1 (interpolation sur cylindre TRACYL). Activation de l'interpolation sur cylindre (TRACYL) avec G07.1 C <rayon de cylindre> désactivation avec G07.1C0. Pour "C", il faut programmer le nom défini de l'axe rotatif dans le paramètre machine TRACYL.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Dans le bloc G07.1, programmer le rayon de cylindre sous le nom de l'axe rotatif pour l'interpolation cylindrique.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12726 [Canal %1:] Bloc %2 activation inadmissible de niveau avec axes parallèles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans un bloc avec une activation de niveau (G17 - G19), un axe de base du système de coordonnées ne doit pas être programmé avec l'axe parallèle qui lui est affecté.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Pour l'activation de niveau avec G17, G18, G19 programmer soit l'axe de base du système de coordonnées, soit l'axe parallèle affecté.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12728 [Canal %1:] Bloc %2 la distance pour revolver double n'est pas indiquée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La distance d'outil pour la tourelle revolver double dans la donnée de réglage SD 42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST est 0.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Introduire la distance d'outil du revolver double dans la donnée de réglage SD 42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12730 [Canal %1:] Bloc %2 aucun paramètre machine de transformation n'est paramétré correctement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les paramètres machine PM24100 $MC_TRAFO_TYPE_1, PM24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1], PM24210$MC_TRAFO_AXES_IN_2[1] ne sont pas réglés correctement pour G07.1, G12.1.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Introduire l'identification de transformation pour TRACYL dans PM24100 $MC_TRAFO_TYPE_1 et le numéro de l'axe rotatif dans PM24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1] ou PM24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1].

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

12740 [Canal %1:] Bloc %2 appel de macro modale %3 impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères code source

Description: Lors de l'appel d'une macro modale, aucune macro modale, aucun cycle modal ou sous-programme modal ne doit pas être actif.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14000 [Canal %1:] Bloc %2 Fin de fichier inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme 14000 est émise dans les situations suivantes :
- Le programme pièce n'a pas été terminé avec M30, M02 ou M17.
- Exécution depuis une source externe : le chargement a été interrompu (parce que la HMI a été mise hors tension par exemple)

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Terminer le programme pièce avec M30, M02 ou M17 et démarrer le programme pièce.
- Exécution depuis une source externe : si le chargement du programme sélectionné a été interrompu, le programme par défaut _N_MPF0 est sélectionné automatiquement après le Reset. Il faut alors répéter la sélection du programme utilisateur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14001 [Canal %1:] Bloc %2 Fin de bloc inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Suite à une manipulation des données internes au système (p. ex. au chargement de données externes), il se peut qu'un fichier de pièce se termine sans LF.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Lire le programme pièce jusqu'à la fin, le modifier avec un éditeur de texte (p. ex. insérer un blanc ou des commentaires avant le bloc affiché pour obtenir après le rechargement une structure de programme pièce modifiée dans la mémoire).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14005 [Canal %1:] Bloc %2 Programme %3 Le blocage de démarrage spécifique au programme a été activé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom du programme

Description: Il n'est pas possible d'exécuter le programme %3, car le blocage de démarrage spécifique au programme a été activé pour ce fichier.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver le blocage de démarrage spécifique au programme pour le fichier %3.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14006 [Canal %1:] Bloc %2 Nom de programme invalide %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom du programme

Description: Au moment de la sélection ou de l'appel d'un programme CN, il a été constaté que le nom du programme ne respecte pas les conventions de la CN :
- la longueur maximale du nom du programme ne doit pas dépasser 24 caractères sans le préfixe _N_ ni le suffixe _MPF / _SPF, sous risque d'être amputé dans les variables de l'OPI.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Raccourcir le nom du programme
- Supprimer l'alarme avec le PM11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 9

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

14008 [Canal %1:] Bloc %2 L'instruction WRITE écrit des données dans la zone de mémoire temporaire /_N_EXT_DIR

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une pièce est usinée à partir d'une mémoire de données externe (Fonction Exécution depuis une source externe). Pour cela, les programmes pièce sont placés de façon temporaire dans le répertoire /_N_EXT_DIR du NCK. Une instruction WRITE fait une tentative d'écriture dans ce répertoire temporaire.
Le but de l'alarme est de signaler que ces données ne pourront pas être rangées dans le répertoire original sur le support de données externe et qu'elles seront perdues dès que le programme pièce suivant sera sélectionné, car les programmes seront effacés dans le répertoire /_N_EXT_DIR.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Domme destination de l'instruction WRITE, indiquer un répertoire qui reste chargé de façon permanente dans le NCK (par ex. MPF_DIR).
Il est possible d'inhiber l'alarme avec le bit 8 du PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14009 [Canal %1:] Bloc %2 chemin d'accès au programme %3 non valable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chemin d'accès au programme

Description: La commande de programme pièce CALLPATH a été appelée avec un paramètre (chemin d'accès au programme) qui renvoie à un répertoire inexistant du système de fichiers du noyau CN.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier l'instruction CALLPATH de telle façon que le paramètre comprenne le nom complet du chemin d'accès d'un répertoire chargé.
- Charger le répertoire programmé dans le système de fichiers du noyau CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14010 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre à valeur par défaut impossible à l'appel de SP

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors d'un appel de sous-programme avec transfert de paramètres, des paramètres ont été omis qui ne peuvent pas être remplacés par des paramètres par défaut (paramètres d'appel par référence ou paramètres de type AXIS). Les autres paramètres manquants sont mis à 0 ou dans le cas de frames remplacés par le frame standard.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Dans l'appel de sous-programme, il faut attribuer des valeurs aux paramètres qui manquent.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14011 [Canal %1:] Bloc %2 Programme %3 inexistant ou est édité

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom du programme

Description: Un appel de sous-programme a été interrompu, car le sous-programme appelé n'a pas pu être ouvert.
L'appel du sous-programme peut se faire via
- le descripteur du sous-programme
- l'instruction CALL / PCALL / MCALL
- l'instruction SETINT
- le remplacement de fonction M/T
- l'apparition d'un événement (PROG_EVENT)
- la sélection d'un sous-programme asynchrone AP via PI "_N_ASUP__" ou FB-4
- l'appel d'un sous-programme asynchrone AP via l'interface Interrupt-Schnittstelle (FC-9)

L'alarme peut avoir diverses causes :
- le sous-programme ne figure pas dans la mémoire des sous-programmes
- le sous-programme ne figure pas dans le chemin de recherche (répertoire sélectionné, _N_SPF_DIR ou répertoires des cycles _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR, _N_CST_DIR)
- le sous-programme n'a pas été validé ou est en cours d'édition
- Erreur dans l'indication absolue du chemin pour l'appel du sous-programme :
  Exemples de chemins de recherche indiqués de façon intégrale :
/_N_directoryName_DIR/_N_programName_SPF oder
/_N_WKS_DIR/_N_wpdName_WPD/_N_programName_SPF. directoryName: MPF, SPF, CUS, CMA, CST (répertoires définis). wpdName : descripteur du répertoire pièces spécifique à l'application (max. 24 caractères). programName: nom du sous-programme (max. 24 caractères)
- Un tampon de rechargement a été appelé comme sous-programme pour une exécution depuis une source externe.

Nota : des descripteurs (chaînes de caractères) figurant seuls dans une ligne du programme pièce sont interprétés comme un appel de sous-programme.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: s'assurer que le sous-programme (paramètre d'alarme %3)
- figure dans la mémoire des programmes pièces
- a été validé et n'est pas en cours d'édition
- figure bien dans le chemin de recherche s'il n'a pas été appelé par une indication de chemin absolu

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14012 [Canal %1:] Bloc %2 Dépassement niveau d'imbrication maximal des sous-programmes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre maximal de niveaux d'imbrication (8) a été dépassé.
Il est possible d'appeler du programme principal des sous-programmes comportant eux-mêmes 7 niveaux d'imbrication.
Dans les routines d'interruption, le nombre de niveaux maximal est de 4 !

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme d'usinage pour réduire le nombre de niveaux d'imbrication ; par exemple copier avec l'éditeur un sous-programme du niveau d'imbrication immédiatement inférieur dans le programme appelant et enlever l'appel de ce sous-programme. Ceci permet de réduire d'un niveau les imbrications gigognes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14013 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre d'exécutions de sous-programme inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre d'exécutions programmé P est nul ou négatif dans un appel de sous-programme.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer le nombre d'exécutions entre 1 et 9 999.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14014 [Canal %1:] Programme sélectionné %3 inexistant ou en cours d'édition

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom du programme

Description: Le programme pièce sélectionné ne se trouve pas dans la mémoire NCK ou le droit d'accès pour la sélection du programme est d'un niveau supérieur à celui actuellement réglé sur la CN.
A ce programme, on a alloué le niveau de protection qui était activé sur la CN au moment de sa conception.
A partir de la version de logiciel 5, lorsqu'un programme a été édité avec HMI, il ne peut plus être lancé avec Départ CN.
L'alarme est également émise lorsque le fichier sélectionné pour la définition macro ou la définition GUD n'est pas un des fichiers de définitions dédiés à cette fin .

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Charger le programme souhaité dans la mémoire NCK ou contrôler et corriger le nom du répertoire (liste des pièces) et du programme (liste des programmes) puis répéter la sélection.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

14015 [Canal %1:] Bloc %2 Programme %3 n'est pas libéré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom du programme

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le droit d'exécution (par ex. commutateur à clé sur 0) octroyé actuellement dans la commande n'est pas suffisant pour exécuter le programme pièce %3.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier le droit d'exécution pour permettre l'exécution du programme pièce %3.
- Affecter au programme pièce %3 un niveau de protection inférieur ou débloquer le niveau de protection (commutateur à clé sur 0)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14016 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur d'appel de sous-programme par fonction M/T

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors d'un appel de sous-programme par fonction M ou fonction T, le conflit suivant a été constaté :
Dans le bloc référencé avec le paramètre %2
- une fonction M ou T de remplacement a déjà été programmée
- un sous-programme modal est actif
- un renvoi de sous-programme est programmé
- une fin de programme pièce est programmée
- un appel de sous-programme M98 est actif (uniquement en mode langage externe)
- la fonction de remplacement T avec programmation de fonction D dans la même rangée de programme pièce est impossible si WLK (G43/G44) est actif dans le système ISO2

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: De manière générale, la fonction de remplacement M ou une fonction de remplacement T n'est possible que si un appel ou renvoi de sous-programme n'est pas déjà exécuté par une autre structure de programme. Le programme doit être corrigé en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14017 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur de syntaxe à l'appel du programme par fonction M

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une syntaxe inadmissible a été détectée à l'appel du programme par fonction M :
L'extension d'adresse n'est pas programmée comme constante.
La valeur de fonction M n'est pas programmée comme constante.
Remarque :
Si une transmission de paramètre a été programmée pour une fonction M par le PM10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR, cette fonction M est soumise à la condition de programmation aussi bien de l'extension d'adresse que de la valeur de fonction M comme constante lors du remplacement.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger la programmation de la fonction M.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14018 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction %3 du programme pièce non exécutable (niveau de protection exigé / réel: %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = instruction programmée
%4 = Niveau de protection de l'instruction / niveau de protection actuel

Description: Un niveau de protection est affecté à l'instruction %3 du programme pièce. Ce niveau de protection est logiquement supérieur (plus petit en valeur) au droit d'accès actuel ou bien l'instruction n'existe pas dans la configuration actuelle de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.Les instructions de langage à utiliser selon la configuration du système figurent dans le manuel d'utilisation Siemens ou dans la documentation du constructeur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14020 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur erronée ou nombre de paramètres erroné à l'appel de la fonction ou procédure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: - Lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure, une valeur invalide a été introduite pour un paramètre.
- Lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure, un nombre invalide de paramètres actuels a été programmé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14021 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur erronée ou nombre de paramètres erroné à l'appel de la fonction ou de la procédure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: - Lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure, une valeur invalide a été introduite pour un paramètre.
- Lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure, un nombre invalide de paramètres actuels a été programmé.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14022 [Canal %1:] Bloc %2 Défaut lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure. Code de défaut %3.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code d'erreur

Description: Un défaut s'est produit lors de l'appel d'une fonction ou d'une procédure.
La cause de ce défaut est précisée par un code de défaut.
La signification du code de défaut est décrite dans la documentation de la fonction ou de la procédure dont l'appel a entraîné l'apparition du défaut.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14025 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : instruction ID modale inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: En présence d'actions modales synchrones au déplacement un numéro d'ID inadmissible a été attribué.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14026 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : Numéro de polynôme invalide dans instruction FCTDEF

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: On a programmé une instruction FCTDEF avec un numéro de polynôme qui dépasse le maximum défini par PM28252 $MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14027 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : un trop grand nombre de cycles technologiques a été programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Avec une action synchrone au déplacement, vous pouvez appelez huit cycles technologiques au maximum. Cette limite a été dépassée.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14028 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : le cycle technologique a été programmé avec trop de paramètres

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Le nombre maximum de paramètres de transfert a été dépassé pour un cycle technologique.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le cycle technologique.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14030 [Canal %1:] Bloc %2 Combiner OSCILL avec POSP en oscillation avec mouvement de pénétration

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: En commande d'oscillation par actions synchrones, l'affectation de l'axe d'oscillation et de pénétration (OSCILL) et la définition de la profondeur de passe (POSP) doivent être indiquées dans un bloc CN.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14033 [Canal %1:] Bloc %2 Développante : pas de point final programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucun point final n'a été programmé pour la développante. Ceci est possible soit par programmation directe avec le descripteur d'axes géométriques ou en indiquant l'angle entre le vecteur de départ et le vecteur final.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14034 [Canal %1:] Bloc %2 Développante : angle de rotation trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de la programmation de l'angle de rotation (avec AR) pour l'interpolation de développante, l'angle de rotation maximal programmable est limité si la développante se déplace vers le cercle de base. L'angle maximal est atteint lorsque la développante rejoint le cercle de base. Avec PM21016 $MC_INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT = TRUE, chaque angle sera accepté sans alarme et sera, le cas échéant, limité automatiquement pour l'interpolation.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14035 [Canal %1:] Bloc %2 Développante : point de départ invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'interpolation de développante, le point de départ de la développante doit être hors du cercle de base. Le point central programmé ou le rayon doit être corrigé en conséquence.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14036 [Canal %1:] Bloc %2 Développante : point final invalide.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'interpolation de développante, le point final de la développante doit être hors du cercle de base. Le point central programmé ou le rayon doit être corrigé en conséquence.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14037 [Canal %1:] Bloc %2 Développante : rayon invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'interpolation de développante, le rayon programmé du cercle de base doit être supérieur à zéro.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14038 [Canal %1:] Bloc %2 Développante indéfinissable : erreur de point final

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le point final programmé ne se trouve pas sur la développante définie par le point de départ, le rayon et le point central du cercle de base. Le rayon final effectif s'écarte de la valeur programmée que la valeur admise par le PM21015 $MC_INVOLUTE_RADIUS_DELTA.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14039 [Canal %1:] Bloc %2 Développante : point final programmé plusieurs fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'interpolation de développantes, on peut programmer soit le point final avec les descripteurs d'axes géométriques, soit l'angle de rotation avec AR=valeur. La programmation simultanée du point final et de l'angle de rotation dans un bloc est interdite car le point final n'est alors pas exactement défini.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14040 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur point final du cercle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En interpolation circulaire, les rayons de cercle du point de départ et du point final ou les centres de cercle sont plus éloignés les uns des autres que ne l'indiquent les paramètres machine.
1. Dans la programmation au rayon, le point de départ et le point final sont identiques de sorte que la position du cercle n'est pas déterminée par le point de départ ou le point final.
2. Rayons : à partir du point de départ courant et des autres paramètres de cercle programmés, NCK calcule les rayons pour le point de départ et le point final.
L'alarme est déclenchée lorsque la différence entre les rayons est soit
- plus grande que la valeur paramétrée dans le PM21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST divisée par PM21000$MC_CIRCLE_ERROR_CONST pour les petits rayons (lorsque le rayon programmé est inférieur au quotient des PM21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR), soit
- plus grande que le rayon programmé, multiplié par le PM21000 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR pour les grands rayons (lorsque le rayon programmé est plus grand que le quotient des données machine PM21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST/PM21000 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

3. Centres de cercle : un nouveau centre de cercle est calculé au moyen du rayon du cercle par rapport au point de départ. Il se situe sur la perpendiculaire au centre qui a été élevée sur la droite de liaison entre le point de départ du cercle et le point final du cercle. L'angle exprimé en radians entre les deux droites situées entre le point de départ et le centre ainsi calculé ou programmé doit être inférieur à la racine de 0,001 (correspond à 1,8 degré).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Contrôler les PM21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST et PM 21000 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR. Si ces valeurs se trouvent dans des limites normales, le point final du cercle ou le centre du cercle du bloc du programme pièce est à programmer plus exactement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14045 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur de programmation du cercle tangentiel

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme peut avoir les causes suivantes :
La direction tangentielle n'est pas définie pour le cercle tangentiel, par ex. parce qu'aucun autre bloc de déplacement n'a été programmé avant le bloc actuel. A partir du point de départ et du point final et de la direction de la tangente, il n'est pas possible de former un cercle car le point final vu du point de départ se trouve en direction opposée à celle indiquée par la tangente.
Il n'est pas possible de former un cercle tangentiel car la tangente est perpendiculaire au plan actif.
Dans le cas particulier où le cercle tangentiel se raccorde à une droite, plusieurs tours de cercle complets ont été programmés avec TURN.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14048 [Canal %1:] Bloc %2 nombre de tours erroné en programmation de cercle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un nombre de tours négatif a été introduit lors d'une programmation de cercle.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14050 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de niveaux d'imbrication dans les opérations de calcul

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une pile (stack) d'opérandes de taille fixe préréglée est utilisée pour le calcul des expressions arithmétiques dans les blocs. Cette pile peut déborder lorsque les expressions sont très complexes. Cela peut aussi se produire lorsque les expressions arithmétiques sont très longues dans les actions synchrones.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Scinder les expressions arithmétiques complexes en plusieurs blocs de calcul plus simples.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14051 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur arithmétique dans le programme pièce

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: - Un débordement est survenu lors du calcul d'une expression arithmétique (p. ex. division par zéro).
- L'intervalle de valeurs d'un type de données a été dépassé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Analyse du programme et correction de la partie erronée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14055 [Canal %1:] Bloc %2 Substitution de langage CN non autorisée, code de défaut %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code d'erreur

Description: L'alarme se produit en liaison avec une substitution du langage CN configurée avec PM30465 $MA_AXIS_LANG_SUB_MASK. Le code de défaut %3 fournit des renseignements sur la cause du problème :
Code de défaut :
1 : Plusieurs événements ont été programmés et conduisent à l'appel du cycle de substitution. Une seule substitution est autorisée par ligne de programme pièce.
2 : Une action synchrone à effet modal a également été programmée dans la ligne du programme avec la substitution du langage CN.
3 : Les variables système $P_SUB_SPOSIT ou $P_SUB_SPOSMODE ont été appelées en dehors d'un cycle de substitution.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme CN

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14060 [Canal %1:] Bloc %2 Niveau d'inhibition inadmissible dans l'inhibition sélective de blocs

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un niveau d'inhibition plus grand que 7 a été programmé pour une "inhibition sélective". (Dans le paquet 1, la valeur indiquée pour le niveau d'inhibition est déjà refusée comme erreur de syntaxe par le programme de conversion, c'est-à-dire qu'un seul niveau d'inhibition "Inhiber bloc" MARCHE/ARRÊT est possible).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Entrer un niveau d'inhibition plus petit que 8 (nombre derrière la barre inclinée).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14070 [Canal %1:] Bloc %2 Capacité de mémoire de variables pour appel de sous-programme insuffisante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Un sous-programme appelé ne peut être exécuté (ouvert) parce que la mémoire interne de données devant être définie ne suffit pas ou parce que la capacité mémoire disponible pour les variables locales est trop faible. Cette alarme ne peut survenir qu'en mode MDA.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Analyser la section du programme pièce :
1. A-t-on toujours bien choisi, pour les définitions de variables, le type de données le plus approprié ? (p. ex., REAL mauvais pour les bits de donnée ; BOOL préférable)
2. Est-il possible de remplacer des variables locales par des variables globales ?

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14080 [Canal %1:] Bloc %2 Destination de saut %3 introuvable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = destination de saut

Description: Pour les sauts conditionnels et inconditionnels, la destination du saut doit être un bloc du programme ayant une étiquette (nom symbolique à la place du numéro de bloc). L'alarme est déclenchée quand, lors de la recherche dans la direction programmée, aucune destination de saut avec l'étiquette indiquée n'est trouvée.
Dans le cas d'un saut en arrière sur un numéro de bloc ou une étiquette, paramétrable avec RET, la destination du saut doit être un bloc avec le numéro de bloc ou l'étiquette (nom symbolique au lieu du numéro de bloc) au sein du programme.
Dans le cas d'un saut en arrière sur plusieurs niveaux (paramètre 2), la destination du saut doit être un bloc situé au niveau de programme ciblé.
Dans le cas d'un saut en arrière avec une chaîne de caractères comme destination du saut, les caractères de recherche doivent représenter un nom connu dans la commande et dans le bloc et ils ne doivent être précédés que d'un numéro de bloc et/ou d'une étiquette.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Rechercher les causes d'erreur possibles dans le programme pièce :
1. Contrôler si la destination est bien identique à l'étiquette.
2. La direction de saut est-elle correcte ?
3. L'étiquette se termine-t-elle par un ":" ?

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14082 [Canal %1:] Bloc %2 Etiquette %3 Section de programme introuvable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = étiquette de départ ou de fin

Description: Le point de départ pour la répétition du programme pièce avec CALL <Nom de programme> BLOCK <Etiquette de départ> TO <Etiquette de fin> n'a pas été trouvé ou la même répétition de programme pièce a été appelée de manière récursive.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'étiquette de départ et de fin pour la répétition de programme pièce dans le programme utilisateur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14085 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction non valide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'instruction 'TML()' doit uniquement être utilisée dans le sous-programme qui remplace l'instruction T.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14088 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Position douteuse

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Une position d'axe supérieure à 3.40e+38 incréments a été programmée. Cette alarme peut être inhibée avec le bit 11 dans le PM 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14090 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro D inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une valeur inférieure à zéro a été programmée à l'adresse D.
Un jeu de paramètres comprenant 25 valeurs de correction est automatiquement affecté à chaque outil actif. 9 jeux de paramètres (D1 - D9, réglage de base D1) peuvent être affectés à chaque outil. Au changement de numéro D, le nouveau jeu de paramètres est activé (D0 sert à annuler les valeurs de correction).
N10 G.. X... Y... T15 ; jeu de paramètres D1 de T15 actif
N50 G.. X... D3 M.. ; jeu de paramètres D3 de T15 actif
N60 G.. X.. T20 ; jeu de paramètres D1 de T20 actif

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer les numéros D dans la plage des valeurs autorisées (D0, D1 à D9).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14091 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction inadmissible, indice : %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = indice

Description: Une fonction inadmissible dans le contexte actuel a été programmée ou déclenchée. Cette fonction est codée dans le paramètre "Indice":
Indice == 1: instruction "RET" programmée dans le niveau principal du programme
Indice == 2: conflit "Annulation niveau"/"Effacer nombre exécutions" et "GET implicite"
Indice == 3: conflit démarrage Asup immédiatement après sélection écrasement en mémoire (jusqu'à P3)
Indice == 4: PM10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53 programmé avec G75
Indice == 5: instruction POSRANGE pas programmée dans une action synchrone
Indice == 6: instruction SIRELAY pas programmée dans une action synchrone
Indice == 7: instruction GOTOF/GOTOB/GOTO programmée avec une variable à chaîne de caractères dans une action synchrone
Indice == 8 : application COA "générateur d'usinage" inactive

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Indice == 1: remplacer l'instruction "RET" par M17/M30
Indice == 2: insérer un bloc auxiliaire (p.ex. M99) après l'appel de sous-programme auquel "Annulation niveau"/"Effacer nombre exécutions" se réfère,
Indice == 3: procéder à l'écrasement en mémoire d'un bloc auxiliaire (p.ex. M99), puis démarrer l'Asup (jusqu'à P3)
Indice == 4: si PM10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1: ne pas activer SUPA/G53/G153 dans le bloc G75
Indice == 5: programmer l'instruction POSRANGE dans une action synchrone
Indice == 6: programmer l'instruction SIRELAY dans une action synchrone
Indice == 7: programmer l'instruction GOTOF/GOTOB/GOTO avec numéro de bloc ou étiquette
Index == 8 : charger l'application COA "générateur d'usinage"

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14092 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 est un type d'axe erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'une des erreurs de programmation suivantes s'est produite :
1. Le mot-clé WAITP(x) "Attendre pour le changement de bloc jusqu'à ce que l'axe de positionnement indiqué ait atteint le point final" a été utilisé pour un axe qui n'est pas un axe de positionnement.
2. G74 "Accostage du point de référence par le programme" a été programmé pour une broche. (Seules les adresses d'axes sont autorisées).
3. Le mot-clé POS/POSA a été utilisé pour une broche. (Le positionnement de la broche nécessite la programmation des mots-clés SPOS et SPOSA).
4. Si l'alarme survient avec la fonction "Taraudage sans porte-taraud compensateur" (G331), les raisons peuvent être les suivantes :
- La broche maître ne se trouve pas en asservissement de position.
- La broche maître n'est pas la bonne.
- La broche maître n'a pas de capteur.
5. Le nom d'axe programmé n'existe plus, par ex. dans le cas de l'utilisation de variables axiales comme indices. Ou bien NO_AXIS a été programmé comme indice.
6. Si 14092 est signalé comme piste lors de l'émission de l'alarme 20140 Action synchrone au déplacement : Déplacement de l'axe de commande, les raisons possibles peuvent être les suivantes :
- L'axe se trouve déjà en déplacement sur ordre du programme CN.
- Un déplacement forcé est appliqué sur l'axe.
- L'axe est actif en qualité d'axe asservi dans un couplage.
- Une compensation par interpolation est active sur l'axe, par ex. une compensation thermique.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Corriger le programme pièce en fonction de l'erreur rencontrée.
- Programmer SPOS
- Avec SETMS, sélectionner la broche maître correcte.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14093 [Canal %1:] Bloc %2 Intervalle trajectoire <= 0 en interpol. polynomiale

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une valeur négative ou la valeur 0 a été programmée avec le mot-clé de définition de longueur de polynôme PL=... en interpolation polynomiale POLY.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
Corriger la valeur de PL = ...

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14094 [Canal %1:] Bloc %2 Un polynôme de degré supérieur à 3 a été programmé pour une interpolation polynomiale

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le degré d'un polynôme en interpolation polynomiale est donné par le nombre des coefficients programmés pour un axe. Le degré le plus élevé est 3, c'est-à-dire que les axes suivent la fonction :
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
Le coefficient a0 correspond à la position réelle au commencement de l'interpolation et ne se programme pas !

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire le nombre des coefficients. Le bloc polynomial doit avoir au maximum la forme :
N1 POLY PO[X]=(1.11, 2.22, 3.33) PO[Y]=(1.11, 2.22, 3.33)
N1 PO[n]=... PL=44
n ... descripteur d'axe, 8 axes à interpolation maxi par bloc

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14095 [Canal %1:] Bloc %2 Cercle programmé avec rayon trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de la programmation du rayon, une valeur trop petite a été introduite : le rayon programmé est plus petit que la demi-distance entre le point de départ et le point d'arrivée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14096 [Canal %1:] Bloc %2 Conversion de type non permise

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pendant l'exécution du programme, des données ont été combinées par une affectation de valeurs à des variables ou par une opération arithmétique de telle manière qu'elles doivent faire l'objet d'une conversion dans un autre type. Cela entraînerait le dépassement de la plage de valeurs.
Plages de valeurs des différents types de variables :
- REAL : Propriété : nombres fractionnaires avec point décimal, intervalle de valeurs : +/-(2-1022-2+1023)
- INT : Propriété : nombres entiers signés, intervalle de valeurs : +/-(231-1)
- BOOL : Propriété : valeurs de vérité, TRUE, FALSE, intervalle de valeurs : 0,1
- CHAR : Propriété : 1 caractère ASCII, intervalle de valeurs : 0-255
- STRING : Propriété : séquence de caractères (100 valeurs maxi), intervalle de valeurs : 0-255
- AXIS : Propriété : adresses d'axe, intervalle de valeurs : noms d'axe seulement
- FRAME : Propriété : données géométriques, intervalle de valeurs : comme déplacements d'axes
Conversion de types :
- de REAL vers : REAL : oui, INT : oui*, BOOL : oui1), CHAR : oui*, STRING : -, AXIS : -, FRAME : -
- de INT vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui1), CHAR : si valeur 0 ...255, STRING : -, AXIS : -, FRAME : -
- de BOOL vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui, CHAR : oui, STRING : -, AXIS : -, FRAME : -
- de CHAR vers : REAL : oui, INT : oui, BOOL : oui1), CHAR : oui, STRING : oui, AXIS : -, FRAME : -
- de chaîne de caractères vers : REAL : -, INT : -, BOOL : oui2), CHAR : seulement si 1 carac., STRING : - oui, AXIS : -, FRAME : -
- de AXIS vers : REAL : -, INT : -, BOOL : -, CHAR : -, STRING : -, AXIS : oui, FRAME : -
- de FRAME vers : REAL : -, INT : -, BOOL : -, CHAR : -, STRING : -, AXIS : -, FRAME : oui
1) La valeur <>0 équivaut à TRUE, la valeur ==0 équivaut à FALSE.
2) Longueur de la chaîne de caractères 0 => FALSE, sinon TRUE.
3) Dans le cas d'un seul caractère.
Vers les types AXIS et FRAME et dans les types AXIS et FRAME pas de conversion possible.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce de manière à éviter le dépassement des plages de valeurs ; modifier par exemple la définition de variables.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14097 [Canal %1:] Bloc %2 STRING ne peut pas être convertie en type AXIS

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La fonction appelée AXNAME - conversion du paramètre transmis de type STRING en un nom d'axe (valeur de retour) de type AXIS - n'a pas trouvé ce descripteur d'axe dans les paramètres machine.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le paramètre transmis (nom d'axe) de la fonction AXNAME et voir si un axe géométrique, un axe de canal ou un axe machine portant ce nom a été configuré par le biais des paramètres machine :
PM10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
PM20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
PM20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Choisir la chaîne de caractères de transmission de paramètres en fonction du nom d'axe ; modifier éventuellement le nom de l'axe dans les paramètres machine. (S'il est nécessaire de modifier le nom dans le programme pièce, cette modification doit être validée avec un "Power-On").

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14098 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur conversion : aucun nombre valable trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La chaîne de caractères ne représente pas un nombre de type INT ou REAL valide.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Il s'agit d'une introduction. Ainsi, avec la fonction prédéfinie ISNUMBER (avec le même paramètre), il existe la possibilité de contrôler si la chaîne de caractères est un nombre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14099 [Canal %1:] Bloc %2 Résultat de concaténation de chaînes de caractères trop long

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le résultat de la concaténation de chaînes de caractères fournit une chaîne de caractères dont la longueur dépasse la longueur de chaîne de caractères maximale imposée par le système.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. La fonction STRLEN permet de tester la longueur de la chaîne de caractères représentant la chaîne cumulant tous les caractères avant que la concaténation ne soit effectuée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14100 [Canal %1:] Bloc %2 Transformation d'orientation inexistante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le réglage des paramètres machine autorise jusqu'à 4 groupes de transformation par canal (types de transformation). Si le mot-clé TRAORI(n) (n ... numéro du groupe de transformation) définit un groupe de transformation pour lequel les paramètres machine ne sont pas spécifiés, un message d'alarme est généré.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Appuyer sur la touche Suspension programme et sélectionner la fonction "Bloc à corriger" avec la touche logicielle CORRECTION PROGRAMME. Le curseur de correction se positionne sur le bloc à corriger.
- A l'appel du programme, contrôler le numéro du groupe de transformation avec le mot-clé TRAORI(n) (n ... numéro du groupe de transformation).
- Introduire les paramètres machine pour ce groupe de transformation et les activer avec un "Power On".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14101 [Canal %1:] Bloc %2 Pas de transformation d'orientation active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une orientation a été programmée avec des angles d'Euler ou avec un vecteur et aucune transformation d'orientation n'est active ; cela signifie que le mot-clé TRAORI(n) (n ... numéro du groupe de transformation) est manquant.
Exemple de la programmation correcte d'une transformation :
N100 ... TRAORI(1)
N110 G01 X... Y... ORIWKS
N120 A3... B3... C3...
N130 A3... B3... C3...
:
N200 TAFOOF

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Avant d'utiliser la transformation, indiquer avec le mot-clé TRAORI(n) le numéro du groupe de transformation (n entre 1 et 4).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14102 [Canal %1:] Bloc %2 Polynôme de degré supérieur à 5 programmé pour angle du vecteur d'orientation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors d'une interpolation polynomiale pour vecteur d'orientation, un polynôme de degré supérieur à cinq a été programmé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14104 [Canal %1:] Bloc %2 La transformation n'autorise ni programmation, ni interpolation de vecteurs

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La transformation active de l'orientation n'autorise ni la programmation des vecteurs pour l'orientation d'outil, ni l'interpolation des vecteurs ((ORIVECT, ORICONxx, etc.) de l'orientation.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme CN et/ou les réglages du paramètre machine

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14110 [Canal %1:] Bloc %2 Angles d'Euler et composantes d'un vecteur d'orientation programmés

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a programmé simultanément une orientation avec des angles d'Euler et les composantes d'un vecteur d'orientation.
Exemple :
N50 TRAORI (1)
N55 A2=10 B2=20 C3=50 ; alarme du fait de la programmation avec angles d'Euler et vecteurs d'orientation.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer sans mélanger les genres, c'est-à-dire n'utiliser que les angles d'Euler ou que les vecteurs d'orientation (vecteurs de direction).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14111 [Canal %1:] Bloc %2 Angles d'Euler, vecteur d'orientation et axes de transformation programmés

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a programmé simultanément une orientation avec des angles d'Euler ou avec les composantes d'un vecteur d'orientation, ainsi que l'axe machine influencé par l'orientation.
Exemple :
N50 TRAORI (1)
N55 A2=70 B2=10 C2=0 X50 ; alarme déclenchée du fait de la programmation avec angles d'Euler et axes.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer sans mélanger les genres, c'est-à-dire soit uniquement avec les angles d'Euler, soit avec les vecteurs d'orientation, ou annuler la transformation (TRAFOOF) et déterminer l'orientation de l'outil en programmant des axes supplémentaires.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14112 [Canal %1:] Bloc %2 Trajet d'orientation programmé impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans la transformation 5 axes, les deux axes d'orientation placent un système de coordonnées constitué de longitudes et de latitudes sur la surface d'une sphère.
Si l'interpolation passe par le pôle, seul le cinquième axe se déplace, le quatrième conserve sa position de départ. En cas de programmation d'un déplacement ne passant pas exactement par le pôle, mais très près de celui-ci, la CN s'écarte de l'interpolation prédéfinie si la trajectoire coupe un cercle défini par le PM24530 $MC_TRAFO5_NON_POLE_LIMIT_1 (angle de commutation se rapportant au cinquième axe). Le contour obtenu par l'interpolation est alors placé sur le pôle (s'il était placé à proximité immédiate de celui-ci, le quatrième axe devrait accélérer brutalement, puis freiner).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Il en résulte au point final pour le quatrième axe un écart de position par rapport à la valeur programmée. L'angle maximal a autorisé, qui est formé par la trajectoire programmée et la trajectoire obtenue par interpolation, est rangé dans le PM24540 TRAFO5$MC_TRAFO5_POLE_LIMIT.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: A proximité des pôles, toujours utiliser la programmation par les axes. D'une manière générale, ne pas utiliser la programmation par les orientations d'outil à proximité des pôles, ceci entraînant systématiquement des problèmes de dynamique.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14113 [Canal %1:] Bloc%2 Angle d'avance programmé (orientation) est trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucune autre explication.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14114 [Canal %1:] Bloc %2 Angle latéral programmé (orientation) est trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucune autre explication.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14115 [Canal %1:] Bloc %2 Définition de la surface de la pièce inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les vecteurs normaux à la surface pointent dans des directions opposées en début de bloc et en fin de bloc.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14116 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation absolue de l'orientation avec ORIPATH/ORIPATHS actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'orientation a été programmée en absolu (avec p. ex. un vecteur de direction ou un vecteur de rotation) bien que ORIPATH ou ORIPATHS soit actif. Lorsque ORIPATH/ORIPATHS est actif, l'orientation est déterminée par rapport à la tangente au contour et au vecteur normal à la surface à partir de l'angle d'avance, de l'angle latéral et de l'angle de rotation.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14117 [Canal %1:] Bloc %2 aucun angle ou direction de cône programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'interpolation conique de l'orientation (ORICONCW et ORICONCC), il faut programmer soit l'angle d'ouverture, soir le vecteur de direction du cône. Autrement, la modification de l'orientation n'est pas clairement définie.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14118 [Canal %1:] Bloc %2 aucune orientation finale programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucune orientation finale programmée pour l'interpolation conique de l'orientation. La modification de l'orientation n'est pas clairement définie.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14119 [Canal %1:] Bloc %2 aucune orientation intermédiaire programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'interpolation conique de l'orientation avec ORICONIO, outre l'orientation finale, il faut également programmer une orientation intermédiaire.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14120 [Canal %1:] Bloc %2 Définition plan pour orientation programmée impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les vecteurs d'orientation programmés (vecteurs de direction) au point de départ et au point final du bloc forment un angle de 180 degrés. De ce fait, le plan d'interpolation ne peut être défini.
Exemple :
N50 TRAORI (1)
N55 A3=0 B3=0 C3=1
N60 A3=0 B3=0 C3=-1 ; le vecteur de ce bloc est exactement opposé à celui du bloc précédent.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce de sorte que les vecteurs d'orientation d'un bloc ne soient pas exactement opposés ; p. ex. scinder le bloc en 2 blocs partiels.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14121 [Canal %1:] Bloc %2 Orientation non définie (la distance est annulée)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les coordonnées programmées pour la 2ème courbe dans l'espace avec XH, YH, ZH ne définissent pas une orientation de l'outil car la distance à la courbe TCP s'annule.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce de manière que la distance entre les deux courbes ne s'annule pas de manière à définir une orientation de l'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14122 [Canal %1:] Bloc %2 Angle et direction du cône programmés

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'interpolation conique de l'orientation avec ORICONCW et ORICC, il faut programmer l'angle d'ouverture ou la direction du cône. Les deux ne peuvent pas être programmés en même temps dans un bloc.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14123 [Canal %1:] Bloc %2 Angle d'ouverture du cône trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'interpolation conique, l'angle d'ouverture du cône doit être supérieur à la moitié de l'angle entre l'orientation de départ et l'orientation de fin. Autrement, il est impossible de définir un cône.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14124 [Canal %1:] Bloc %2 Tangente de départ pour l'orientation égale à zéro

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'interpolation conique avec poursuite tangentielle (ORICONTO), la tangente de départ de l'orientation doit être différente de zéro.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14125 [Canal %1:] Bloc %2 Rotation programmée impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La rotation programmée de l'orientation d'outil ne peut pas être effectuée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14126 [Canal %1:] Bloc %2 ORIPATH Lift facteur non admis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La valeur programmée avec ORIPLF = r n'est pas dans la plage autorisée. Le facteur de relèvement relatif doit se trouver dans l'intervalle 0 <= r < 1.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14127 [Canal %1:] Bloc %2 La rotation a été programmée plusieurs fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La rotation (3e degré de liberté de l'orientation dans les transformations 6 axes) a été programmée plusieurs fois.
La rotation est définie sans ambiguïté par l'une des indications suivantes :
- indication des positions de l'axe rotatif qui entrent dans la transformation
- indication des angles d'Euler ou des angles RPY (A2, B2, C2)
- indication du vecteur normal d'orientation (AN3, BN3, CN3)
- indication de l'angle de rotation THETA

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14128 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation absolue de la rotation d'orientation avec ORIROTC actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La rotation de l'orientation (3ème degré de liberté de l'orientation pour une transformation à 6 axes) a été programmée alors que le code G ORIROTC est actif. Ceci n'est pas possible car avec ORIROTC actif, la rotation de l'orientation s'effectue par rapport à la tangente à la trajectoire.
Avec ORIROTC, on ne peut programmer que l'angle de rotation THETA qui correspond à l'angle du vecteur de rotation par rapport à la tangente à la trajectoire.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14129 [Canal %1:] Bloc %2 Axes d'orientation et composants d'un vecteur d'orientation programmés

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un angle d'orientation et composants d'un vecteur d'orientation ont été simultanément programmés.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14130 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de valeurs d'initialisation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'assignation de valeurs au tableau avec SET, il a été programmé plus de valeurs d'initialisation qu'il n'y a d'éléments dans le tableau.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire le nombre de valeurs d'initialisation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14131 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation d'axes d'orientation et d'angle d'avance/latéral

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a programmé simultanément des angles d'orientation avec un angle d'avance ou un angle latéral.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14132 [Canal %1:] Bloc %2 Axes d'orientation mal configurés

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Causes possibles :
- La configuration des axes d'orientation n'est pas compatible avec la cinématique de la machine. Même si par exemple le système de mesure de position n'a pas été défini pour les axes rotatifs.
- Un axe requis comme axe d'orientation est actuellement disponible dans le canal, mais il n'est pas déclaré comme axe en interpolation.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter les paramètres machine.
Préparer les axes d'orientation requis avec GET(..) ou GETD(..).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14133 [Canal %1:] Bloc %2 Code G non permis pour définition orientation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La programmation d'un code G du 50ème groupe des codes G est autorisée seulement si le PM 21102 $MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE est mis sur TRUE.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter les paramètres machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14134 [Canal %1:] Bloc %2 Code G non permis pour interpolation orientation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La programmation d'un code G du 51ème groupe de codes G est autorisée seulement si le PM21104 $MC_ORI_IPO_WITH_G_CODE est réglé sur TRUE.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter les paramètres machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14136 [Canal %1:] Bloc %2 Le polynôme d'orientation n'est pas autorisé.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La programmation de polynômes d'orientation n'est pas autorisée, que ce soit pour les angles (PO[PHI], PO[PHI]) ou pour les coordonnées d'un point de référence sur l'outil (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]). La programmation de polynômes d'orientation est autorisée uniquement si une transformation d'orientation est activée et si la modification de l'orientation s'effectue par interpolation du vecteur (ORIVECT, ORICONxxx, ORICURVE), ce qui signifie que la modification de l'orientation ne doit pas s'effectuer par le biais de l'interpolation d'axes (ORIAXES).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme CN

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14137 [Canal %1:] Bloc %2 Les polynômes PO[PHI] et PO[PSI] ne sont pas autorisés.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La programmation d'un polynôme pour les angles PHI et PSI est possible uniquement si l'interpolation de l'orientation s'effectue dans le plan entre l'orientation initiale et l'orientation finale (ORIVECT, ORIPLANE) ou si elle s'effectue sur un cône (ORICONxxx). Lorsque le mode d'interpolation ORICURVE est activé, il n'est pas possible de programmer des polynômes pour les angles PHI et PSI.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme CN

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14138 [Canal %1:] Bloc %2 Les polynômes PO[XH], PO[YH] et PO[ZH] ne sont pas autorisés.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La programmation de polynômes pour les coordonnées d'un point de référence sur l'outil (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]) est possible uniquement si le mode d'interpolation ORICURVE est activé. Si ORIVECT, ORIPLANE, ORICONxxx sont activés, la programmation de polynômes pour les coordonnées XH, YH et ZH est impossible.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme CN

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14139 [Canal %1:] Bloc %2 Le polynôme pour l'angle de rotation PO[THT] n'est pas autorisé.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La programmation d'un polynôme pour l'angle de rotation de l'orientation (PO[THT]) est possible uniquement si elle peut s'appuyer sur la transformation activée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme CN

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14140 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation de la position sans transformation non autorisée.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une information de position d'une position d'axe a été programmée sans qu'une transformation ne soit active.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14144 [Canal %1:] Bloc %2 Déplacement PTP non admis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un code G PTP a été programmé pour un déplacement qui n'est pas en G0 ni en G1.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14146 [Canal %1:] Bloc %2 Déplacement CP ou PTP sans transformation non admis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un code G CP ou PTP a été programmé pour un déplacement sans qu'une transformation ne soit active.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14147 [Canal %1:] Bloc %2 Spline pour orientation pas possible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Si une orientation est programmée et que BSPLINE est active en même temps, l'interpolation de l'orientation de l'outil doit se faire par l'intermédiaire d'une 2ème courbe dans l'espace. C'est-à-dire que le code G ORICURVE doit être actif pour l'interpolation de l'orientation.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14148 [Canal %1:] Système de référence pour déplacement manuel cartésien non valide

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La valeur inscrite dans la donnée de réglage SD 42650 $SC_CART_JOG_MODE pour le système de référence en cas de déplacement manuel cartésien n'est pas valide.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Inscrire une valeur valide dans la donnée de réglage SD 42650 $SC_CART_JOG_MODE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14150 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro d'organe porte-outil inadmissible programmé ou convenu (PM)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a programmé un numéro de support d'outil négatif ou supérieur au PM18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Programmer un numéro de support d'outil valide ou adapter le PM18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14151 [Canal %1:] Bloc %2 Rotation inadmissible de l'organe porte-outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un support d'outil, dont un angle de rotation n'est pas égal à 0, a été activé bien que l'axe de rotation correspondant ne soit pas défini. Un axe de rotation est considéré comme non défini quand ses trois composantes directionnelles sont égales à 0.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Ramener l'angle de rotation à 0 ou définir l'axe de rotation correspondant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14152 [Canal %1:] Bloc %2 Organe porte-outil : Orientation non valide. Code d'erreur : %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code d'erreur

Description: On a tenté de définir une orientation d'outil à l'aide du frame actif, orientation qui n'est pas réalisable avec la cinématique du support d'outil actuel. Ce cas peut se produire quand les deux axes de rotation du support d'outil ne sont pas orthogonaux ou quand le support d'outil comporte moins de deux axes de rotation.
Cela peut aussi se produire quand il est nécessaire de régler des positions d'axe rotatif qui violent les limites d'axe correspondantes. Cette alarme fournit un code qui décrit l'erreur avec plus de précision :

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Le code d'erreur a la signification suivante :
1: Le 1er axe rotatif de la première solution viole la limite inférieure
2: Le 1er axe rotatif de la première solution viole la limite supérieure
10: Le 2ème axe rotatif de la première solution viole la limite inférieure
20: Le 2ème axe rotatif de la première solution viole la limite supérieure
100: Le 1er axe rotatif de la deuxième solution viole la limite inférieure
200: Le 1er axe rotatif de la deuxième solution viole la limite supérieure
1000: Le 2ème axe rotatif de la deuxième solution viole la limite inférieure
2000: Le 2ème axe rotatif de la deuxième solution viole la limite supérieure
3: L'orientation demandée n'est pas réglable avec la configuration donnée des axes
Plusieurs codes d'erreur indiquant une violation des limites d'axe peuvent apparaître simultanément. Lors de la violation d'une limite d'axe, le système essaye d'atteindre une position valide par l'addition ou la soustraction de multiples de 360 degrés à l'intérieur des limites d'axe autorisées. Si cela est impossible, aucune définition univoque n'existe indiquant si la limite d'axe inférieure ou supérieure a été violée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce (TOABS à la place de TCOFR, activer un autre frame, modifier les données du support d'outil, changer de plan d'usinage G17-G19).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14153 [Canal %1:] Bloc %2 Type de porte-outil inconnu : %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = type de porte-outil

Description: Un type de porte-outil invalide a été introduit dans $TC_CARR23[]. Seuls sont autorisés : t, T, p, P, m, M.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le contenu des données du porte-outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14154 [Canal %1:] Bloc %2 La valeur absolue de la correction fine dans le paramètre %3 du porte-outil orientable %4 est trop élevée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Paramètre non valide du porte-outil orientable
%4 = Numéro du porte-outil orientable

Description: La valeur maximale de la correction fine dans un porte-outil orientable est limitée par le PM 20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN pour les grandeurs linéaires et par le PM 20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT pour les grandeurs de rotation. Cette alarme ne peut survenir que si la donnée de réglage SD 42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION n'est pas égale à zéro.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Introduire la valeur de correction fine valable.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14155 [Canal %1:] Bloc %2 Définition frame de base inadmissible pour l'offset du porte-outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Si la sélection d'un porte-outil amène une modification de l'offset du plateau, une frame de base devra être définie pour prendre en compte ce déplacement ; voir aussi le paramètre machine 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le contenu des données du porte-outil 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14156 [Canal %1:] Erreur sélection porte-outil après un Reset

Paramètres: %1 = Numéro du canal
Description: Par les réglages dans PM20110 $MC_RESET_MODE_MASK, il a été demandé qu'un porte-outil orientable actif le reste après un Reset. Pour cela, l'ancien porte-outil orientable est désélectionné puis resélectionné avec des données éventuellement modifiées. Si une erreur apparaît lors de cette resélection, cette alarme est sortie (en tant qu'alerte) et la sélection du porte-outil orientable dans sa position normale est alors tentée. Si cette deuxième tentative est fructueuse, le cycle de Reset est poursuivi sans autre alarme.
Il est caractéristique que l'alarme apparaisse lorsque l'ancien porte-outil orientable a été sélectionné avec TCOFR et que les orientations de ses axes ont été modifiées avant le Reset, de telle manière qu'un réglage du frame correspondant ne soit plus possible. Si cette alarme apparaît pour une autre raison, une alarme également affichée en texte clair sera sortie lors de la tentative de sélection de la position initiale.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier le programme.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14157 [Canal %1:] Bloc %2 Type d'interpolation inadmissible en MOVT

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'interpolation linéaire ou spline (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE, CSPLINE) doit être active en MOVT.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14159 [Canal %1:] Bloc %2 Plus de deux angles programmés avec ROTS ou AROTS

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Des rotations frame sont décrites à l'aide d'angles solides avec les instructions ROTS ou AROTS. Deux angles au plus peuvent être programmés.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14160 [Canal %1:] Bloc %2 Sélection longueur d'outil sans indication d'un axe géométrique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Au moins un axe géométrique doit être indiqué si, pour la correction de longueur d'outil avec le mot H et G43/G44 en mode ISO_2, la variante C est activée dans le PM20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 (la longueur d'outil agit sur l'axe programmé).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le PM20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 ou le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14162 [Canal %1:] Bloc %2 Défaut %3 lors de l'activation de la fonction CUTMOD

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code d'erreur

Description: Une erreur est survenue lors de l'activation de la fonction CUTMOD. Le type d'erreur est déterminé plus précisément par le numéro du code d'erreur :
Code d'erreur
1Aucune direction de coupe valide n'a été définie pour l'outil activé.
2L'angle de dépouille et l'angle porte-outil (angle à la pointe d'outil) de l'outil activé sont tous deux nuls.
3La valeur de l'angle de dépouille de l'outil activé est illicite (inférieure à 0 degré ou supérieure à 180 degrés).
4La valeur du porte-outil de l'outil activé est illicite (inférieure à 0 degré ou supérieure à 90 degrés).
5La valeur de plaquette de l'outil activé est illicite (inférieure à 0 degré ou supérieure à 90 degrés).
6 La combinaison Position du tranchant - Angle porte-outil de l'outil activé est illicite (l'angle du porte-outil doit être inférieur ou égal à 90 degrés pour les positions 1 à 4 du tranchant et supérieur ou égal à 90 degrés pour les positions 1 à 8 du tranchant).
7 Rotation illicite de l'outil activé (l'outil a été dévié du plan d'usinage actif de +/-90 Grad - avec une tolérance d'environ 1 degré). La position du tranchant dans le plan d'usinage n'est donc plus définie.
Pour chacune des erreurs indiquées, il est possible de déterminer au moyen du PM20125 $MC_CUTMOD_ERR si l'erreur doit conduire à la délivrance d'une alarme et si l'alarme doit seulement être affichée ou déclencher aussi un arrêt du programme.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger les données de l'outil actif ou modifier le programme pièce dans le cas du défaut 7.
Alternative pour tous les autres défauts : Inhiber l'alarme avec le PM20125 $MC_CUTMOD_ERR.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14165 [Canal %1:] Bloc %2 Le numéro ISO H/D %3 sélectionné ne convient pas à l'outil %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro ISO H/D
%4 = Numéro d'outil

Description: Lorsqu'un numéro H ou D est programmé dans le mode ISO_2 ou ISO_3, il doit figurer dans l'outil actif. L'outil actif peut très bien être le dernier outil mis en place sur la broche maîtresse ou sur le porte-outil maître. Cette alarme est déclenchée si le numéro H ou le numéro D ne figurent pas dans cet outil.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Corriger le numéro H.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14166 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur %3 dans la programmation d'un offset de longueur d'outil avec TOFF / TOFFL

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code d'erreur

Description: Une erreur s'est produite dans la programmation d'un offset de longueur d'outil avec TOFF ou avec TOFFL. Le type d'erreur est défini plus précisément dans le numéro du code d'erreur :
Code d'erreur
1Il existe au moins une composante de l'offset de longueur d'outil qui a été programmé deux fois dans un bloc (avec TOFF).
2Il existe au moins une composante de l'offset de longueur d'outil qui a été programmé deux fois dans un bloc (avec TOFFL).
3Des composantes d'offset de longueur d'outil ont été programmées dans un bloc avec TOFF et avec TOFFL en même temps.
4Dans la programmation d'un offset de longueur d'outil avec TOFF il est absolument nécessaire d'indiquer un indice, la forme TOFF=.... n'est pas admise.
5Un indice invalide a été indiqué dans la programmation de TOFFL (valeurs admises 1..3).
6Un axe invalide a été indiqué comme indice dans la programmation de TOFF. Les seuls axes admis sont des axes géométriques.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le bloc de programme erroné.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14170 [Canal %1:] Bloc %2 Type d'interpolation en correction de longueur d'outil inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un type d'interpolation linéaire doit être actif si une correction d'outil (G43/G44) est activée en mode langage ISO_M.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14180 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro H %3 non défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro H du mode ISO

Description: Aucun outil attribué (ISO_M) au numéro H introduit.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14181 [Canal %1:] Bloc %2 Le correcteur d'outil ISO %3 est absent.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de correcteur

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Important seulement dans le mode ISO2 ou ISO3 :
Lors de la sélection du correcteur d'outil avec H ou D :
Les correcteurs d'outil 1 - 98 sont les seuls admis dans les modes ISO2 et ISO3.
Exception : Le tranchant structuré D1 de l'outil actif peut aussi être sélectionné avec H99 dans le mode ISO2 ou avec la partie corrective de la sélection d'outil dans le mode ISO3.
Lors de la description du correcteur d'outil avec G10 :
Les correcteurs d'outil 1 - 98 sont les seuls admis dans les modes ISO2 et ISO3.
Le correcteur d'outil H99 ne peut être décrit que dans le mode de programmation Siemens (G290) avec $TC_DPx[y,z]=.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Corriger le bloc CN et sélectionner le correcteur d'outil autorisé dans la plage 1 à 98.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14182 [Canal %1:] Bloc %2 Des valeurs différentes figurent aux adresses H et D

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Important seulement dans le mode ISO2 :
La longueur et le rayon d'outil sont programmés avec H et D. La programmation fait apparaître des numéros de correcteur contradictoires dans les mémoires couplées dédiées aux correcteurs.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Corriger le bloc CN. Ne programmer que H ou D ou la même valeur sous les adresses H et D.
Mettre à 1 le bit 6 dans le PM 10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE. Il est alors possible d'écrire des valeurs différentes sous les adresses H et D.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14183 [Canal %1:] Bloc %2 Les adresses H et D doivent être programmées après un correcteur Siemens.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Important seulement dans le mode ISO2 :
Un correcteur d'outil selon le mode Siemens se trouve être actif avec D>1 et un correcteur ISO2 est utilisé en plus avec G43, G44,G49. Pour que cela soit possible, il faut aussi sélectionner une correction ISO avec H0 - H99 ou D0-D98.
L'alarme est délivrée par ailleurs lorsque bit 6 = 1 dans le PM 10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE :
Si la mémoire des correcteurs Siemens a été sélectionnée avec H99 ou si un tranchant a été sélectionné dans le mode Siemens, il faudra resélectionner à la fois le correcteur de longueur d'outil et le correcteur de rayon d'outil lorsqu'il sera fait appel ultérieurement à la mémoire des correcteurs ISO.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Corriger le bloc CN.
Programmer l'adresse H et/ou D dans le bloc.
Si bit 6 = 0 dans le PM 10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, il suffit de programmer une adresse H ou D.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14184 [Canal %1:] Bloc %2 G44 n'est pas possible en liaison avec le correcteur d'outil H99.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Important seulement dans le mode ISO2 :
Le numéro structuré D1 de l'outil actif a été sélectionné avec H99. Ces valeurs de correction ne peuvent pas être soustraites avec G44.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Corriger le bloc CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14185 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro D %3 non défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro D du mode ISO

Description: Aucun outil attribué (mode langage ISO_M) au numéro D indiqué.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14186 [Canal %1:] Bloc %2 Le mode ISO2 et un porte-outil ou un adaptateur d'outil sont activés en même temps. (identifiant %3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = identificateur

Description: Important seulement dans le mode ISO2 :
Il y a tentative d'activer en même temps un correcteur ISO2 et le porte-outil ou l'adaptateur d'outil.
Identifiant 1 : Le correcteur ISO2 est actif (activé dans le mode ISO2) et une tentative est faite d'activer en plus un porte-outil dans le mode Siemens.
Identifiant 2 : Un porte-outil a été activé dans le mode Siemens et une tentative est faite d'activer en plus un correcteur d'outil dans le mode ISO2.
Identifiant 3 : Un adaptateur d'outil a été activé dans le mode Siemens et une tentative est faite d'activer en plus un correcteur d'outil dans le mode ISO2.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Corriger le bloc CN.
Si identifiant 1 : Sélectionner un correcteur Siemens avant d'activer le porte-outil.
Si identifiant 2 : Désactiver le porte-outil avec de sélectionner une longueur de correction d'outil dans le mode ISO2.
Si identifiant 3 : Changer d'outil avant de sélectionner une longueur de correction d'outil dans le mode ISO2 (T=0) ou activer l'outil sans adaptateur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14190 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro H avec G49

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: G49 (sélection de la correction de longueur d'outil) et mot H différent de H0 ont été programmés simultanément.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14195 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro D avec G49

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: G49 (sélection de la correction de longueur d'outil) et mot D différent de D0 ont été programmés simultanément.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14196 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur %3 lors de l'interprétation du contenu de $SC_CUTDIRMOD

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de l'erreur

Description: Une erreur s'est produite lors de l'interprétation de la chaîne de caractères contenue dans la donnée de réglage SD 42984 $SC_CUTDIRMOD. Cette donnée de réglage est toujours lue lorsqu'un nouveau tranchant est sélectionné. Le numéro de l'erreur indique la cause de l'erreur :
1 : Chaîne de caractères contenant uniquement des blancs ou un signe algébrique
2 : Nom de frame inconnu après $P_
3 : Absence de deux points après le premier nom de frame valide
4 : Manque de place dans la mémoire pour la création interne d'un frame
5 : Indice de frame invalide
6 : Présence d'autres caractères après la chaîne de caractères complète
7 : Absence du second nom de frame après les deux points
8 : Rotation invalide du frame (les normales à la surface sont pivotées de 90 degrés ou plus entre elles)
9 : Concaténation de frames invalide (le premier frame doit se trouver avant le second)
10 : Nom d'axe invalide
11 : L'axe n'est pas un axe rotatif
12 : Chaîne invalide à laquelle il est impossible d'affecter l'un des types de défaut 1 à 11
20 : Indication angulaire invalide (valeur numérique)
30 : Angle de rotation invalide (pas un multiple entier de 90 degrés)

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Entrer la chaîne de caractères valide dans la donnée de réglage SD 42984 $SC_CUTDIRMOD.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14197 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro D et numéro H programmés en même temps

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Mot D et mot H sont programmés en même temps.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14198 [Canal %1:] Bloc %2 Modification du sens de l'outil inadmissible en présence d'un offset

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Si un offset est actif dans le sens de l'outil, un changement de bloc dans lequel a lieu une modification d'affectation entre l'axe offset et les axes du canal, n'est pas admis (changement de plan, changement d'outil fraise <=> outil de tournage, changement d'axe géométrique).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: - Modifier le programme pièce.
- Ramener l'offset dans le sens de l'outil à zéro.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14199 [Canal %1:] Bloc %2 Changement de plan inadmissible pour outil avec composante au diamètre

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Si un outil a une composante d'usure ou de longueur qui est prise en compte pour l'axe transversal en tant que valeur de diamètre (bit 0 et/ou bit 1 dans PM20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK est à 1) et si le bit 2 de ce paramètre est actuellement à 1, alors l'utilisation de l'outil concerné n'est autorisée que dans le plan actif au moment de la sélection de l'outil. Un changement de plan engendre une alarme.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
Remettre à 0 le bit 2 du PM20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14200 [Canal %1:] Bloc %2 Rayon vecteur négatif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le rayon vecteur programmé en coordonnées polaires avec le mot-clé RP=... pour indiquer le point final d'un bloc de déplacement avec G00, G01, G02 ou G03 est négatif.
Définitions :
- Définition du point final de bloc avec l'angle polaire et le rayon polaire à partir du pôle actuel (fonctions préparatoires : G00/G01/G02/G03).
- Redéfinition du pôle avec angle polaire et rayon du pôle par rapport au point de référence sélectionné avec la condition G. G110 ... dernier point du plan programmé, G111 ... origine du système de coordonnées pièce courant, G112 ... dernier pôle.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce - seules sont autorisées, pour le rayon polaire, les valeurs absolues positives indiquant la distance entre le pôle actuel et le point final de bloc. (La direction est programmée avec l'angle polaire AP=...).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14210 [Canal %1:] Bloc %2 Angle polaire trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans la programmation en coordonnées polaires du point final d'un bloc de déplacement avec G00, G01, G02 ou G03, la plage de valeurs de l'angle polaire programmée avec le mot-clé AP=... a été dépassée. La plage de valeurs autorisée est comprise entre -360 et +360 degrés avec une résolution de 0.001 degré.
Définitions :
- Définition du point final de bloc avec l'angle polaire et le rayon polaire à partir du pôle actuel (fonctions préparatoires : G00/G01/G02/G03).
- Redéfinition du pôle avec angle polaire et rayon du pôle par rapport au point de référence sélectionné avec la condition G. G110 ... sur le dernier point du plan programmé, G111 ... sur l'origine du système de coordonnées pièce courant (WKS), G112 ... sur le dernier pôle.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce - la plage de valeurs autorisée pour l'angle polaire est comprise entre -360 et +360 degrés avec une résolution de 0,001 degré.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14250 [Canal %1:] Bloc %2 Rayon du pôle négatif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans la redéfinition du pôle en coordonnées polaires avec G110, G111 ou G112, le rayon programmé avec le mot-clé RP=... est négatif. Seules les valeurs absolues positives sont admises.
Définitions :
- Définition du point final de bloc avec l'angle polaire et le rayon polaire à partir du pôle actuel (fonctions préparatoires : G00/G01/G02/G03).
- Redéfinition du pôle avec angle polaire et rayon du pôle par rapport au point de référence sélectionné avec la condition G. G110 ... dernier point du plan programmé, G111 ... origine du sysème de coordonnées pièce courant, G112 ... dernier pôle.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce - seules les valeurs absolues positives indiquant la distance entre le point de référence et le nouveau pôle sont admises pour le rayon du pôle. (La direction est programmée avec l'angle polaire AP=...).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14260 [Canal %1:] Bloc %2 Angle du pôle trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans la redéfinition du pôle en coordonnées polaires avec G110, G111 ou G112, la plage de valeurs de l'angle de pôle qui a été programmée avec le mot-clé AP=... a été dépassée. La plage de valeurs autorisée est comprise entre -360 et +360 degrés avec une résolution de 0,001 degré.
Définitions :
- Définition du point final de bloc avec l'angle polaire et le rayon polaire à partir du pôle actuel (fonctions préparatoires : G00/G01/G02/G03).
- Redéfinition du pôle avec angle polaire et rayon du pôle par rapport au point de référence sélectionné avec la condition G. G110 ... dernier point du plan programmé, G111 ... origine du sysème de coordonnées pièce courant, G112 ... dernier pôle.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce - la plage de valeurs autorisée pour l'angle polaire est comprise entre -360 et +360 degrés avec une résolution de 0,001 degré.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14270 [Canal %1:] Bloc %2 Pôle mal programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans la définition du pôle, un axe n'appartenant pas au plan d'usinage sélectionné a été programmé. La programmation en coordonnées polaires se rapporte toujours au plan sélectionné avec G17 à G19. Ceci est également valable pour la définition d'un nouveau pôle avec G110, G111 ou G112.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce - seuls les deux axes géométriques définissant le plan d'usinage courant peuvent être programmés.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14280 [Canal %1:] Bloc %2 Coordonnées polaires mal programmées

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le point final du bloc indiqué a été programmé à la fois dans le système de coordonnées polaires (avec AP=..., RP=...) et dans le système de coordonnées cartésiennes (adresses d'axe X, Y,...).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce - le déplacement d'axe ne doit être programmé que dans un seul système de coordonnées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14290 [Canal %1:] Bloc %2 Un polynôme de degré supérieur à 5 pour interpolation polynomiale a été programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En interpolation polynomiale, un polynôme de degré supérieur à 5 a été programmé. Seuls des polynômes du 5ème degré au plus sont autorisés.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14300 [Canal %1:] Bloc %2 Correction par manivelle activée de façon erronée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La correction par manivelle a été appelée de manière erronée :
- 1. pour les axes de positionnement :
- correction par manivelle programmée pour un axe indexé,
- aucune position programmée,
- FA et FDA programmés pour le même axe dans le bloc.
- 2. pour les axes à interpolation :
- aucune position programmée,
- G60 inactivée,
- 1. 1er groupe G erroné (uniquement G01 jusqu'au point intermédiaire du cercle CIP).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14320 [Canal %3:] Axe %4 : Manivelle %1 utilisée deux fois (%2)

Paramètres: %1 = Numéro de la manivelle
%2 = Utilisation
%3 = canal
%4 = axe

Description: Alarme d'information signalant la double utilisation de la manivelle désignée :
Le second paramètre livre l'explication :
1: Le bloc contenant la correction axiale par manivelle pour cet axe ne peut pas être exécuté, car la manivelle exécute déjà un mouvement DRF pour ce même axe
2: Le bloc contenant la correction de vitesse de la trajectoire ne peut pas être exécuté, car la manivelle exécute déjà un mouvement DRF pour cet axe de la trajectoire
3: Le bloc contenant la manivelle pour contour ne peut pas être exécuté, car la manivelle exécute déjà un mouvement DRF pour cet axe de la trajectoire
4: L'axe de l'AP avec correction axiale par manivelle ne peut pas démarrer immédiatement, car la manivelle exécute déjà un mouvement DRF pour cet axe
5: L'axe est un axe d'oscillation avec correction axiale par manivelle ; le mouvement d'oscillation ne peut pas démarrer immédiatement, car la manivelle exécute déjà un mouvement DRF pour cet axe
6: Le mouvement DRF ne peut pas être exécuté pour cet axe, car une correction axiale par manivelle est déjà activée avec la manivelle pour cet axe
7: Le mouvement DRF ne peut pas être exécuté pour cet axe, car une correction de la vitesse de la trajectoire est déjà activée avec cette manivelle et l'axe appartient à la trajectoire
8: Le mouvement DRF ne peut pas être exécuté pour cet axe, car la manivelle pour contour est déjà activée avec cette manivelle et l'axe appartient à la trajectoire
9: Le mouvement DRF ne peut pas être exécuté pour cet axe, car l'axe est un axe AP avec une correction par manivelle qui est activée avec cette manivelle
10: Le mouvement DRF ne peut pas être exécuté pour cet axe, car l'axe est un axe d'oscillation avec une correction par manivelle qui est activée avec cette manivelle

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser la manivelle pour un seul objectif à la fois.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

14400 [Canal %1:] Bloc %2 Correction de rayon d'outil active lors changement de transformation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un changement de transformation n'est pas autorisé lorsqu'une correction d'outil est active.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Avec G40 et avant de programmer le changement de transformation, programmer une correction de rayon d'outil dans le programme pièce (dans un bloc avec G00 ou G01).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14401 [Canal %1:] Bloc %2 Transformation inexistante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La transformation souhaitée n'est pas disponible.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Modifier le programme pièce, ne programmer que des transformations définies.
Vérifier le PM 24... $MC_TRAFO_TYPE_... (affecte la transformation à l'instruction du programme pièce).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14402 [Canal %1:] Bloc %2 Spline active lors du changement de transformation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un changement de transformation n'est pas permis dans une courbe de type Spline. L'exécution de la séquence de blocs spline doit être préalablement terminée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14403 [Canal %1:] Bloc %2 Le prétraitement des blocs n'est plus sûrement synchronisé avec l'exécution des blocs

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les déplacements des axes de positionnement ne peuvent plus être calculés de façon fiable. De ce fait, la position dans le système de coordonnées machine n'est pas connue exactement non plus. Il est donc possible qu'un changement de la multiplicité de la transformation soit exécuté dans le déroulement principal alors qu'il n'a pas été anticipé par la préparation de blocs.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Synchroniser la préparation de blocs et le déroulement principal.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

14404 [Canal %1:] Bloc %2 Paramétrage de la transformation non admis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une erreur est intervenue lors de la sélection de la transformation.
Les causes de cette erreur peuvent être les suivantes :
- L'un des axes déplacé pour la transformation n'est pas disponible car :
- il est utilisé par un autre canal (-> le libérer)
- il est utilisé en mode de fonctionnement broche (-> le libérer avec SPOS)
- il est utilisé en mode de fonctionnement POSA (-> le libérer avec WAITP)
- il fait office d'axe de positionnement piloté par l'AP (-> le libérer avec WAITP)
- le paramétrage par le biais des paramètres machine est erroné
- l'affectation des axes ou des axes géométriques pour la transformation est erronée,
- un paramètre machine est erroné (-> modifier les paramètres machine, démarrage à chaud)
Observation : dans certains cas, les axes non libérés ne sont pas signalés par l'alarme 14404, mais par l'alarme 14092 ou l'alarme 1011.
Les causes des erreurs liées à la transformation peuvent être : pour TRAORI : -
TRANSMIT :
- la position courante de l'axe machine ne convient pas à la sélection (par ex. sélection dans le pôle) (-> modifier un peu la position)
- le paramétrage par le biais des paramètres machine est erroné
- une condition propre à l'axe machine n'est pas remplie (par ex. un axe rotatif n'est pas un axe modulo) (-> modifier les paramètres machine, démarrage à chaud)
TRACYL :
le paramètre programmé lors de la sélection de la transformation n'est pas valide.
TRAANG :
- le paramètre programmé lors de la sélection de la transformation n'est pas valide.
- le paramétrage par le biais des paramètres machine est erroné.
- un paramètre est erroné (par ex. TRAANG : valeur angulaire peu favorable) (-> modifier les paramètres machine, démarrage à chaud).
Transformation persistante :
- les paramètres machine pour la transformation persistante sont erronés. (-> Tenir compte des corrélations, modifier les paramètres machine, démarrage à chaud)
Uniquement si le cycle de compilation "Transformation OEM" est actif :
Les axes participant à la transformation doivent être référencés !

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce ou les paramètres machine.
Uniquement si le cycle de compilation "Transformation OEM" est actif :
Avant d'activer la transformation, il faut référencer les axes concernés par la transformation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14410 [Canal %1:] Bloc %2 Spline active lors de la commutation d'axe géométrique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un changement de l'affectation des axes géométriques aux axes de canal n'est pas permis dans un contour de type Spline.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14411 [Canal %1:] Bloc %2 Correction de rayon d'outil active lors de la commutation d'axe géométrique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un changement de l'affectation des axes géométriques aux axes de canal n'est pas permis lorsque la correction de rayon d'outil est active.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14412 [Canal %1:] Bloc %2 Transformation active lors de la commutation d'axe géométrique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un changement de l'affectation des axes géométriques aux axes de canal n'est pas permis lorsque la transformation est active.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14413 [Canal %1:] Bloc %2 Correction fine d'outil : Basculement axe géométrique/axe de canal inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un changement de l'affectation des axes géométriques aux axes de canal n'est pas permis lorsque la correction d'outil fine est activée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14414 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction GEOAX : Appel erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les paramètres utilisés lors de l'appel de la fonction GEOAX(...) sont erronés. Causes possibles :
- le nombre de paramètres est impair
- un nombre de paramètres supérieur à 6 a été indiqué
- un numéro d'axe géométrique inférieur à 0 ou supérieur à 3 a été programmé
- un même numéro d'axe géométrique a été programmé plusieurs fois
- un même descripteur d'axe a été programmé plusieurs fois
- on a tenté d'affecter un axe de canal à un axe géométrique qui a le même nom qu'un axe de canal
- on a tenté d'affecter un axe de canal à un axe géométrique qui n'est pas dotée de la fonctionnalité IPO (voir PM30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit 8).
- on a tenté d'extraire d'un groupe d'axes géométriques un axe géométrique qui a le même nom qu'un axe de canal.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce ou le bloc concerné.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14415 [Canal %1:] Bloc %2 Positionnement tangentiel : Basculement axe géométrique/axe de canal inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un changement de l'affectation des axes géométriques aux axes de canal n'est pas permis en positionnement tangentiel.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce, supprimer avec TANGDEL la commande tangentielle activée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14420 [Canal %1:] Bloc %2 Axe indexé %3 Frame inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe

Description: L'axe doit être déplacé en tant qu'axe indexé ; un frame est cependant actif, ce qui est interdit par le PM32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce. Modifier le PM32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14430 [Canal %1:] Bloc %2 L'axe tangentiel %3 ne doit pas être déplacé comme axe de positionnement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe,

Description: Un axe en asservissement tangentiel ne peut pas être déplacé comme axe de positionnement.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Modifier le programme pièce, supprimer avec TANGDEL la commande tangentielle activée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14432 [Canal %1:] Bloc %2 La longueur de transition pour l'axe tangentiel %3 est nulle.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe,

Description: Pour un axe tangentiel qui fait l'objet d'un couplage au moment de la préparation, il faut indiquer une longueur de transition lors de l'activation du positionement tangentiel avec TANGON(), sinon les irrégularités éventuelles de l'axe à positionnement tangentiel ne pourront pas être lissées.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14434 [Canal %1:] Bloc %2 Le trajet de relèvement relatif pour l'axe tangentiel %3 est invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe

Description: Le facteur r programmé dans TLIFT pour le trajet relatif de relèvement doit être >= 0 et < 1.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14500 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction DEF ou PROC inadmissible dans le programme pièce

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les programmes pièce écrits avec des éléments de langage évolués comportent au début une partie définition suivie de la partie programme. La transition entre ces deux parties n'est pas indiquée par une marque spéciale ; il ne doit plus y avoir d'instruction de définition après la 1ère instruction d'exécution du programme.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer les instructions de définition et PROC en début de programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14510 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction PROC manque lors de l'appel SP

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans un appel de sous-programme avec transmission de paramètres ("par valeur" ou "par position"), le sous-programme appelé doit commencer par une instruction PROC.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Définition du sous-programme selon le type utilisé.
1. Construction SP traditionnelle (sans transmission de paramètres) :
% SPF 123456
:
M17
2. Construction SP avec mot-clé et nom SP (sans transmission de paramètres) :
PROC UPNAME
:
M17
ENDPROC
3. Construction SP avec mot-clé et nom SP (avec transmission de paramètre par valeur) :
PROC UPNAME (VARNAME1, VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC
4. Construction SP avec mot-clé et nom SP (avec transmission de paramètre par adresse) :
PROC UPNAME (Typ1 VARNAME1, Typ2 VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14520 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction PROC inadmissible dans la section définition de données

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'instruction PROC ne peut figurer qu'en début d'un sous-programme.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14530 [Canal %1:] Bloc %2 Les instructions EXTERN et PROC ne concordent pas

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les sous-programmes avec transmission de paramètres doivent être connus du programme avant leur appel dans le programme. Si les programmes sont présents en permanence (cycles fixes), la CN détermine les interfaces d'appel au lancement du système. Dans le cas contraire, programmer une instruction EXTERN dans le programme appelant.
Exemple :
N123 EXTERN UPNAME (TYP1, TYP2, TYP3, ...)
Le type des variables doit concorder impérativement avec celui précisé dans la définition (instruction PROC) ou être compatible avec celui-ci ; le nom peut différer.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier que les variables dans les instructions EXTERN et PROC sont bien du même type et corriger le cas échéant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14540 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : l'angle limite minimal a été programmé plusieurs fois (tranchant D%3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de tranchant, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'angle limite d'un outil de contour peut être différent de zéro uniquement dans un seul tranchant.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède: Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14541 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : l'angle limite maximal a été programmé plusieurs fois (tranchant D%3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de tranchant, étiquette
Description: L'angle limite d'un outil de contour peut être différent de zéro uniquement dans un seul tranchant.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède: Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14542 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : l'angle limite minimal n'a pas été programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Dans la définition d'un outil de contour, n'indiquer aucun angle limite ou bien programmer une seule fois avec précision l'angle limite minimal et l'angle limite maximal.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède: Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14543 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : l'angle limite maximal n'a pas été programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Dans la définition d'un outil de contour, n'indiquer aucun angle limite ou bien programmer une seule fois avec précision l'angle limite minimal et l'angle limite maximal.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.
Remède: Modifier la définition d'outil.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14544 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : le tranchant D%3 ne se situe pas entre les deux tranchants extrêmes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de tranchant, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Dans la définition d'un outil de formage avec limitation, les tranchants doivent tous se trouver entre le tranchant qui a l'angle limite minimal et le tranchant qui a l'angle limite maximal, observés dans le sens des aiguilles d'une montre.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier la définition d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14545 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : le tranchant D%3 entoure entièrement le tranchant D%4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de tranchant, étiquette
%4 = numéro de tranchant, étiquette

Description: Dans la définiton d'un outil de contour, on définit des tangentes aux tranchants circulaires successifs. Ceci n'est cependant pas possible lorsqu'un tranchant est entièrement entouré par l'autre.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier la définition d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14546 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : la définition du tranchant D%3 présente un angle concave

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de tranchant, étiquette

Description: Le contour d'un outil de contour doit être convexe partout, autrement dit il ne doit présenter aucun endroit incurvé "vers l'intérieur".

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier la définition d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14547 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : le total de contrôle est erroné ou inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le PM20372 $MC_SHAPED_TOOL_CHECKSUM est à 1 et il n'a été trouvé aucun contour pour lequel les composantes de longueur d'outil et le rayon d'outil sont respectivement égaux à la somme négative des tranchants précédents.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Vérifier la définition d'outil. Il doit exister un tranchant pour lequel les composantes de longueur d'outil et le rayon d'outil sont égaux à la somme négative des tranchants précédents. Les composantes de longueur d'outil du premier tranchant ne sont pas pris en compte. Lors de la comparaison des composantes, ce sont les sommes composées de la valeur de base et de la valeur d'usure qui sont comparées entre elles und non pas les composantes mêmes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14548 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : le rayon négatif dans le tranchant D%3 n'est pas autorisé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de tranchant, étiquette

Description: Les rayons négatifs ne sont pas admis pour les outils de contour, cela signifie que la somme du rayon de base et de la valeur d'usure doit être au moins égale à zéro.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Vérifier la définition d'outil. Modifier le rayon du tranchant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14549 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : Programmation invalide. Code n° %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code d'erreur

Description: La correction du rayon d'outil est activée pour les outils de contour, et une programmation invalide a été détectée. La cause de l'erreur est précisée par le code.
1: Dans le groupe 17 des codes G, KONT est activé lors de l'activation
2: Dans le groupe 17 des codes G, KONT est activé lors de la désactivation
9: Dans le groupe 40 des codes G, CUTCONOF n'est pas activé
10: La reprogrammation de G41 / G42 alors que la correction du rayon d'outil est déjà active n'est pas autorisée
20: Un cercle avec plus d'un tour n'est pas admis
21: Ellipse (le cercle ne se situe pas dans le plan de correction)
23: La développante n'est pas admise
24: La présence de plusieurs polynômes dans un bloc n'est pas admise. Ce type de bloc peut survenir par exemple avec COMPCAD ou G643.
30: L'arrêt du prétraitement des blocs n'est pas admis
41: Le point de départ du premier bloc de correction ne peut être atteint avec aucun des tranchants définis
42: Le point de fin du dernier bloc de correction ne peut être atteint avec aucun des tranchants définis

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14550 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : modification invalide du contour de l'outil. Code n° %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code d'erreur

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Dans la correction du rayon d'outil activée pour les outils de contour, un nouvel outil a été activé avec un contour différent
La cause de l'erreur est précisée par un code.
Si le code est représenté par un nombre positif, les trois dernières valeurs décimales fournissent le numéro du tranchant dans lequel l'erreur a été détectée, le chiffre des mille décrit la cause plus précisément.
-1: l'outil a été supprimé.
-2: le nombre des éléments de contour (tranchants) qui décrivent l'outil a changé.
1000: le centre du tranchant a changé.
2000: le rayon du tranchant a changé.
3000: l'angle de départ a changé.
4000: l'angle de fin a changé

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14551 [Canal %1:] Bloc %2 Outil de contour : la plage angulaire du tranchant D%3 est supérieure à 359 degrés

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de tranchant, étiquette

Description: Un tranchant seul ne doit pas couvrir une plage angulaire supérieure à 359 degrés.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Vérifier la définition de l'outil

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14600 [Canal %1:] Bloc %2 Tampon de rechargement %3 ne peut pas être créé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fichier

Description: Le tampon de rechargement pour "Exécution de programme" n'a pas pu être créé. Causes possibles :
- capacité de mémoire disponible insuffisante (minimum : voir PM18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE)
- pas de ressources pour communication HMI-NCK disponibles (voir PM18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM)
- le fichier existe déjà

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Libérer de la capacité de mémoire, p. ex. en effaçant des programmes pièce.
- Adapter le PM 18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE ou le PM 18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14601 [Canal %1:] Bloc %2 Tampon de rechargement n'a pas pu être effacé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le tampon de rechargement pour "Exécution de programme externe" n'a pas pu être effacé. Causes possibles :
- La communication HMI-AP n'a pas été interrompue

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Lors de POWER ON, tous les tampons de rechargement sont effacés.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14602 [Canal %1:] Bloc %2 Timeout lors d'un rechargement depuis une source externe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Après un rechargement de sous-programmes externes (EXTCALL) ou lors de l'exécution depuis une source externe, aucune liaison avec la HMI n'a pu être établie dans l'intervalle de temps réglé avec PM10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:
- Vérifier la liaison vers HMI.
- Augmenter PM10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14603 [Canal %1:] Bloc %2 Timeout pour exécution de source externe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Si un programme a été sélectionné pour exécution depuis une source externe, on escompte qu'après le lancement du programme pièce la première ligne du programme puisse être lue dans le tampon de chargement dans les 60 secondes. Si ce n'est pas le cas, l'exécution du programme pièce est interrompue avec
alarme 14603 en supposant que la liaison avec l'IHM ou l'appareil externe est perturbée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la liaison avec l'IHM et répéter la sélection du programme à exécuter depuis une source externe.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
- Acquitter l'alarme avec la touche Reset
- Répéter la sélection du programme
- Lancer le programme pièce

14610 [Canal %1:] Bloc %2 Bloc de correction impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une alarme pouvant être supprimée par correction du programme a été transmise. Mais comme l'erreur s'est produite dans un programme qui est traité de l'extérieur, le bloc de correction / la correction de programme ne sont pas possibles.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:
- Arrêter le programme avec Reset
- Corriger le programme sur le HMI ou le PC
- Relancer le chargement (avec éventuellement recherche de bloc pour trouver le point d'interruption)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14615 [Canal %1:] Une erreur est survenue lors de la manipulation de la fonction 'Contrôle de syntaxe' : Identificateur %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = n'est pas utilisé(e)
%3 = code d'erreur

Description: Une erreur est survenue lors de la manipulation de la fonction Contrôle de syntaxe avec les utilitaires PI _N_CHKSEL, _N_CHKRUN, _N_CHKABO et _N_SEL_BL. Le paramètre %3 décrit le défaut avec plus de détails :
Valeur
1 : Un numéro de ligne invalide a été transmis avec l'utilitaire PI _N_SEL_BL
2: Un numéro de ligne invalide a été transmis avec l'utilitaire PI _N_CHKRUN pour la fin de la zone
3: L'utilitaire PI _N_CHKSEL a été transmis bien qu'une sélection de bloc (utilitaire PI _N_SEL_BL) soit activée pour le programme sélectionnée

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Valeur
1 : Renseigner l'utilitaire PI _N_SEL_BL avec un numéro de ligne correct
2 : Renseigner l'utilitaire PI _N_CHKRUN avec un numéro de ligne correct pour la fin de la zone
3 : Avant de transmettre l'utilitaire PI _N_CHKSEL s'assurer que le canal se trouve à l'état Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

14650 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction SETINT avec entrée ASUP invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les sous-programmes asynchrones (ASUP) sont des sous-programmes dont l'exécution est déclenchée par un signal d'entrée au niveau du matériel (routine d'interruption lancée par une entrée rapide NCK).
Le numéro de l'entrée NCK doit être compris entre 1 et 8. Dans l'instruction SETINT, ce numéro sera doté d'une priorité de 1 à 128 (1 correspond à la priorité la plus élevée) à l'aide du mot-clé PRIO = ...
Exemple :
Le sous-programme AB-HEB_ Z ayant la priorité la plus élevée doit être lancé lorsque le signal passe à 1 sur l'entrée 5 du NCK.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
Restriction pour logiciel AP2xx : le numéro de l'entrée NCK doit être 1 ou 2.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer l'entrée NCK de l'instruction SETINT avec une valeur qui ne doit être ni inférieure à 1 ni supérieure à 8.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14660 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction SETINT avec priorité invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le numéro de l'entrée NCK doit être compris entre 1 et 8. Dans l'instruction SETINT, ce numéro sera doté d'une priorité de 0 à 128 (1 correspond à la priorité la plus élevée) à l'aide du mot-clé PRIO = ...
Exemple :
Le sous-programme ABHEB_ Z ayant la priorité la plus élevée doit être lancé lorsque le signal passe à 1 sur l'entrée 5 du NCK.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
Restriction pour logiciel AP2xx : le numéro de l'entrée NCK doit être 1 ou 2.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la priorité de l'entrée NCK avec une valeur qui ne doit pas être inférieure à 1 ni supérieure à 128.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14700 [Canal %1:] Bloc %2 Dépassement du temps imparti lors de l'ordre à interpréteur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le temps imparti a été dépassé pour des ordres internes à la commande tels que SELECTION (sélection de programme pièce), RESET (reset de canal), REORG (réorganisation du tampon de prétraitement des blocs) et NEWCONFIG (modification des paramètres machine spécifiques à la configuration = démarrage à chaud).

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Si l'erreur a été provoquée par une surcharge momentanée du système (p. ex. dans le domaine HMI ou dans des applications OEM), une répétition du programme/des manipulations peut suffire pour que l'ordre soit exécuté sans erreur.
Si ce n'est pas le cas, contacter le service d'assistance en décrivant le précisément possible la situation:
SIEMENS AG, Assistance système pour A&D Produits MC, assistance téléphonique (tél. : voir alarme 1000)

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

14701 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre de blocs CN disponibles réduit de %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nombre de blocs CN non disponibles

Description: Il a été constaté après un Reset que le nombre de blocs disponibles s'est réduit par rapport au Reset précédent. La cause est, dans ce cas, imputable à une erreur système. L'exécution du programme pièce peut être poursuivie après acquittement de l'alarme. Si le nombre de blocs rendus indisponibles devient inférieur à PM28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, alors l'alarme POWERON 14700 est émise.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Même démarche que dans le cas d'une erreur système.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14710 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur pendant la séquence d'initialisation dans fonction %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = indice de la fonction en cause

Description: Après démarrage de la commande, RESET (du programme) et START (du programme), des blocs d'initialisation sont créés (ou non) en fonction des PM20110 $MC_RESET_MODE_MASK et PM20112 $MC_START_MODE_MASK.
Des erreurs peuvent alors survenir du fait de réglages erronés de paramètres machine. Ces erreurs sont signalées par les mêmes alarmes que celles qui sont signalées lorsque la fonction est programmée avec des erreurs dans le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cette alarme supplémentaire est générée pour indiquer qu'une erreur se rapporte à la séquence d'initialisation.
Le paramètre %3 indique la fonction responsable du déclenchement de l'alarme :
Démarrage de la commande et RESET (programme) :
Valeur :
0: erreur lors de la synchronisation entre préparation et exécution des blocs
1: erreur lors de la sélection correction de longueur d'outil
2: erreur lors de la sélection transformation
3: erreur lors de la sélection décalage d'origine
Au lancement du système, il y a aussi chargement des définitions de macro-instructions et des interfaces de cycles. Toute erreur survenant lors de cette opération est signalée par la valeur 4 ou la valeur 5.
6: erreur lors de la création des zones de protection 2 1/2 D au moment du démarrage.
Départ (programme) :
Valeur
100: erreur lors de la synchronisation entre préparation et exécution des blocs
101: erreur lors de la sélection correction de longueur d'outil
102: erreur lors de la sélection transformation
103: erreur lors de la sélection broche synchrone
104: erreur lors de la sélection décalage d'origine
Si la gestion d'outils est activée, il est en particulier possible qu'un outil interdit qui doit malgré tout être activé se trouve dans la broche ou l'organe porte-outil.
Lors de RESET, ces outils sont activés automatiquement. Il est possible de régler par PM22562 $MC_TOOL_CHANGE_ERROR_MODE si, lors d'un DEPART, une alarme doit être générée ou si une stratégie pour éviter l'alarme sera sélectionnée automatiquement.
Si le paramètre 3 contient des valeurs allant de 200 à 203, cela signifie que pour certaines commandes (Départ ASUP, sélection écrasement mémoire, Teachen) le nombre de blocs CN est insuffisant pour la préparation des blocs.
Remède: Augmenter le PM28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Pour le paramètre %3 = 0 -3 :
Si la ou les alarmes surviennent lors de RESET :
Vérifier les réglages des paramètres machine PM20110 $MC_RESET_MODE_MASK,
PM20120 $MC_TOOL_RESET_VALUE, PM20121 $MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE,
PM20122 $MC_TOOL_RESET_NAME (uniquement si gestion d'outils activée),
PM20130 $MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, PM20132 $MC_SUMCORR_RESET_VALUE,
PM20126 $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE,
PM20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES, PM20154 $MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES,
PM20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE,
PM21330 $MC_COUPLE_RESET_MODE_1,
PM24002 $MC_CHBFRAME_RESET_MASK

Pour le paramètre %3 = 100 - 104 :
Vérifier le réglage du paramètre machine PM20112 $MC_START_MODE_MASK et des paramètres machine mentionnés sous '..._RESET_...'. Si la gestion d'outil est activée, retirer éventuellement du porte-outil/broche l'outil mentionné dans l'alarme correspondante ou supprimer l'état 'interdit'.
Pour le paramètre %3 = 4 ou 5 :
Vérifier les définitions des macro-instructions dans _N_DEF_DIR.
Vérifier les répertoires des cycles _N_CST_DIR et _N_CUS_DIR.
Pour le paramètre % 3 = 6 :
Une alarme 18002 ou 18003 a été émise additionnellement. Cette alarme contient le numéro de la zone de protection définie de façon erronée et une identification de l'endroit où se trouve l'erreur dans la définition de la zone de projection. Corriger en conséquence les variables système.
Pour le paramètre %3= 200 à 203 :
Augmenter le PM28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14711 [Canal %1:] Sélection de la transformation impossible du fait de la non-disponibilité de l'axe %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: En raison de la configuration des paramètres machine PM20110 $MC_RESET_MODE_MASK et PM20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE, une transformation doit être sélectionnée par un Reset ou par un redémarrage de la commande. Cela n'est cependant pas possible, car l'axe %2 nécessaire à cette fin n'est pas disponible. Cause possible : l'axe est déjà sollicité par un autre canal ou par l'AP.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Avec l'instruction GET, chercher l'axe %2 dans le canal où devra être sélectionnée la transformation.
- Sélectionner la transformation avec une instruction du programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14720 [Canal %1:] Bloc %2 Les axes pour transformation 'sans centres' manquent

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les axes/broches définis par PM pour la rectification sans centres ne figurent pas tous dans le canal.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
1. Modifier le programme pièce.
2. Modifier les paramètres machine :
24110 TRAFO_AXES_IN_n
21522 TRACLG_GRINDSPI_NR
21524 TRACLG_CTRLSPI_NR.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14730 [Canal %1:] Bloc %2 Conflit 'sans centres' lors de l'activation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: - La transformation sans centres ne doit pas être activée quand :
- G96 est activée et quand la broche d'entraînement est également la broche maître.
- La broche d'entraînement appartient à un groupe.
- Les axes de la transformation "sans centres" sont en conflit avec une transformation active et un outil est actif.
- Des outils qui ne sont pas des outils pour usinage sans centres (T1, T2) sont activés pour la broche de rectification ou la broche d'entraînement.
- "Vitesse périphérique de meule constante" est activée pour la broche d'entraînement.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Corriger le programme pièce.
- Vérifier les données outil.
- Vérifier les paramètres machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14740 [Canal %1:] Bloc %2 Aucune donnée d'outil présente pour la rectification sans centres

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Pour la rectification sans centres, les données d'outil doivent figurer dans T1, D1 (meule de rectification) ou T2, D1 (meule d'entraînement). Une erreur a été constatée dans ces données.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier le programme pièce.
- Vérifier les données outil.
- Vérifier les paramètres machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14745 [Canal %1:] Bloc %2 Rectification sans centres inactive

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a essayé d'arrêter la fonction de rectification sans centres alors qu'elle n'était pas activée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14750 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de fonctions auxiliaires programmées

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Plus de 10 fonctions auxiliaires ont été programmées dans un bloc CN.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier si toutes les fonctions auxiliaires programmées dans le bloc sont bien nécessaires ; il n'est pas utile de répéter les fonctions modales. Programmer un bloc spécial pour les fonctions auxiliaires ou répartir les fonctions auxiliaires dans plusieurs blocs.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14751 [Canal %1:] Bloc %2 Pas assez de ressources pour actions synchrones au déplacement (identificateur : %3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = identificateur

Description: Pour l'exécution des actions synchrones au déplacement, des ressources configurées avec les PM28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, PM28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP, PM28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS et PM28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS sont nécessaires. Si ces ressources sont insuffisantes pour l'exécution du programme pièce, ceci est signalé par cette alarme. Le paramètre %3 indique quelles sont les ressources épuisées :
Identificateur <= 2 : Augmenter PM28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE ou
PM 28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP
Identificateur > 2 : Augmenter PM28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, PM28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce ou augmenter les ressources.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14752 [Canal %1:] Bloc %2 Conflit DELDTG | STOPREOF

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans un bloc d'actions synchrones se rapportant à un bloc de déplacement, on a programmé à la fois un DELDTG (effacement de la distance restant à parcourir) et un STOPREOF (arrêt du prétraitement des blocs).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Les fonctions DELDTG et STOPREOF s'excluent mutuellement dans un bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14753 [Canal %1:] Bloc %2 Actions synchrones au déplacement avec type d'interpolation inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le type d'interpolation activé (p. ex. interpolation 5 axes) n'est pas admis pour l'action synchrone au déplacement ou pour la fonction "Plusieurs avances".

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14754 [Canal %1:] Bloc %2 Actions synchrones au déplacement et type d'avance erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le type d'avance activé n'est pas admis pour l'action synchrone au déplacement ou pour la fonction "Plusieurs avances".

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14755 [Canal %1:] Bloc %2 Actions synchrones au déplacement sans déplacement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'action synchrone au déplacement qui a été programmée ou la fonction "Plusieurs avances" requiert un mouvement de déplacement. La valeur du déplacement est nulle.
L'alarme n'est plus utilisée à partir de P3.2.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14756 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement et valeur erronée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La valeur de l'action synchrone ou de la fonction "Plusieurs avances" n'est pas autorisée.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme pièce. Vérifier si une valeur négative a été indiquée dans une action de synchronisation.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14757 [Canal %1:] Bloc %2 Actions synchrone au déplacement et type erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: La combinaison programmée entre l'action et le type de l'action synchrone au déplacement n'est pas admise :
- RET est autorisé uniquement dans un cycle technologique
- la fonction "plusieurs avances" n'est pas autorisée dans un cycle technologique
- la sortie de fonctions H et M avec WHENEVER, FROM et DO n'est pas autorisée
- MEASA / MEAWA / MEAC ne sont pas autorisés avec WHENEVER, FROM et DO
- DELDTG et STOPREOF sont autorisés uniquement dans une action synchrone sur un bloc avec WHEN et EVERY

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme pièce.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14758 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur programmée indisponible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Les variables de synchronisation $AA_LOAD, $AA_TORQUE, $AA_POWER et $AA_CURR ne sont disponibles que pour l'entraînement SIMODRIVE611D. Elles sont activées par le biais du PM 36730 $MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING. La variable système $VA_IS : position réelle sûre est seulement disponible quand le PM 36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE est à 1 et quand l'option $ON_NUM_SAFE_AXES a été réglée sur une valeur suffisamment grande.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le programme ou les paramètres machine.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14759 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement et mauvais type d'axe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Dans le cas de plusieurs avances, au moins un axe géométrique d'une durée de fin d'étincelage ou d'une course de retour de déplacement doit être programmé. Si de plus des axes synchrones figurent dans le bloc, alors dans le cas de plusieurs avances, l'avance des axes synchrones est également implicitement ajustée. Il n'y a pas de course de retour pour les axes synchrones. Après la course de retour ou en fin de durée d'étincelage, les axes synchrones sont pourtant aussi soumis à l'effacement de la distance restant à parcourir.
Cette alarme n'est plus utilisée à partir de P3.2.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Programmer l'axe en tant qu'axe de positionnement avec une avance axiale, une course de retour ou une durée de fin d'étincelage.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14760 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction auxiliaire d'un groupe programmée plusieurs fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les fonctions M et H peuvent être regroupées en toute liberté selon les besoins par le biais des paramètres machine. Ici, les fonctions auxiliaires sont groupées de telle façon que plusieurs fonctions d'un même groupe s'excluent mutuellement. Au sein d'un groupe, une seule fonction auxiliaire est pertinente et autorisée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Ne programmer qu'une seule fonction auxiliaire dans un groupe à fonctions auxiliaires. (Répartition dans les groupes, voir manuel de programmation du constructeur de machines).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14761 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : Fonction DELDTG inadmissible si correction de rayon active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'effacement rapide de la distance restant à parcourir à partir d'actions synchrones au déplacement avec DELDTG n'est pas autorisé quand la correction de rayon d'outil est activée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver la correction du rayon d'outil avec l'effacement rapide de la distance restant à parcourir et la réactiver ensuite
ou bien
à partir de la version logicielle 4.3 : "Effacement de la distance restant à parcourir sans préparation".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14762 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de variables AP programmées

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre de variables AP programmées dépasse le nombre maximal admis. Le nombre est défini par le PM 28150 $MC_MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce ou le paramètre machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14763 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de variables Link programmées

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre de variables NCU-Link programmées dépasse le nombre maximal admis. Ce nombre est défini dans le PM28160 $MC_MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce ou le paramètre machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14764 NCU-Link ne peut pas transmettre immédiatement toutes les variables Link

Description: Alarme d'information à l'intention du programmeur.
Lors de l'exécution des blocs, des valeurs sont affectées à une variable Link (par ex. $a_dld[16]=19) et communiquées à toutes les NCU en réseau via le NCU-Link. La largeur de bande de cette liaison limite le nombre des affectations de valeurs pouvant être transmises pendant une période d'interpolation.
Les affectations de valeurs seront toutes compilées dans le prochain bloc principal et leur transmission est réalisée immédiatement lors de l'exécution de ce bloc. Le bloc principal est un bloc où l'on arrêterait en mode dit "bloc par bloc" SLB1.
Exemples :
Blocs avec un déplacement réel (G0 X100), Stopre, G4, WAITM, WAITE,...
L'alarme survient quand le nombre de variables Link mises à "1" est supérieur au nombre de variables transférables pendant une période d'interpolation quelconque. Les variables Link sont transférées pendant une des périodes d'interpolation suivantes. Les affectations ne se perdent pas !

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Affichage de message.

Remède: Si le déroulement du programme le permet, insérer les blocs principaux entre les affectations. Voir aussi $A_LINK_TRANS_RATE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

14765 NCU-Link ne peut pas transmettre toutes les variables Link

Description: Lors de l'exécution des blocs, des valeurs sont affectées à une variable Link (par ex. $a_dld[16]=19) et communiquées à toutes les NCU en réseau via le NCU-Link. La largeur de bande de cette liaison limite le nombre des affectations qui peuvent être transférées pendant une période d'interpolation. Les affectations qui ne sont pas transférées sont mises en mémoire intermédiaire. Cette mémoire intermédiaire est saturée !
Les affectations de valeurs seront toutes compilées dans le prochain bloc principal et leur transmission est réalisée immédiatement lors de l'exécution de ce bloc.
Le bloc principal est un bloc où l'on arrêterait en mode dit "bloc par bloc" SLB1.
Exemples : Blocs avec un déplacement réel (G0 X100), Stopre, G4, WAITM, WAITE,...
Les consultations des variables Link ne sont pas touchées (par ex. R100= $a_dld[16])

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Entre les affectations de valeurs insérer des blocs principaux qui nécessitent suffisamment de périodes d'interpolation pour leur exécution (ex. G4 F10). Un bloc avec un arrêt supplémentaire du prétraitement des blocs n'améliore en aucune façon la situation ! Voir aussi $A_LINK_TRANS_RATE, un paramètre que l'on peut tester avant une affectation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

14766 NCU-Link est surchargé, un manque de mémoire menace

Description: Alarme d'information à l'intention du programmeur.
La largeur de bande du NCU-Links n'est pas suffisante pour transférer toutes les données. Les données non cycliques concernées comprennent les assignations de variables link, l'écriture de paramètres machine, les valeurs container Switch et l'écriture des données de réglage.
Ces données sont sauvegardées de manière intermédiaire et ne sont pas perdues. Cette mémoire intermédiaire est maintenant occupée à 70%.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Affichage de message.

Remède: L'ordre chronologique des données cycliques ne devrait pas être corrigé dans le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14767 La concordance des paramètres machine par NCU-link effectuée partiellement

Description: Une option non débloquée est utilisée dans le bloc.

Réaction: CN pas prête.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier moins de données de réglage ou de paramètres machine en même temps.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

14768 La fonction auxiliaire axiale ne peut pas être transmise par le NCU-Link

Description: Alarme d'information à l'adresse du développeur du programme.
La transmission d'une fonction auxiliaire axiale par le biais de NCU-Link est impossible du fait que le tampon
de transmission vers l'AP est saturé à 100 %.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Affichage de message.

Remède: Il serait bon, dans le programme pièce, de séparer temporellement les données non cycliques (dans le cas présent la sortie des fonctions auxiliaires pour les axes Link dans la NCU interpolatrice).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

14769 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Fonction auxiliaire implicite %4 Tampon saturé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche
%4 = Numéro de fonction auxiliaire

Description: Un bloc CN ne peut pas recevoir plus de 5 fonctions auxiliaires de type "M". La limite supérieure est représentée par la somme des fonctions auxiliaires M programmées et générées implicitement. Les fonctions auxiliaires M19 et M70 sont générées implicitement lorsque le bit 19 pour M19 et/ou le bit 20 pour M70 est à 1 dans le PM 35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK. M19 est générée conformément à la configuration de SPOS et SPOSA. Il en va de même pour M70 et le passage dans le mode axe. L'extension de l'adresse correspond au numéro de broche tel qu'il est envoyé à l'AP.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Répartir sur plusieurs blocs les fonctions auxiliaires M et les fonctions de broche qui génèrent M19 et M70 de manière implicite.
- Désactiver le bit 19 et/ou le bit 20 dans le PM 35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK pour les fonctions auxiliaires implicites qui ne sont pas requises.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14770 [Canal %1:] Bloc %2 Fonction auxiliaire mal programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre maximal de fonctions auxiliaires par bloc a été dépassé ou on a programmé plus d'une fonction auxiliaire du même groupe de fonctions auxiliaires (fonctions M et S).
Pour les fonctions auxiliaires définies par l'utilisateur, le nombre maximal de ces fonctions auxiliaires par groupe est défini dans les réglages système NCK, par le biais du PM11100 $MN_AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN pour toutes les fonctions auxiliaires (valeur standard : 1).
Pour chaque fonction auxiliaire définie par l'utilisateur et devant être affectée à un groupe, l'affectation se fait par le biais de 4 paramètres machine spécifiques aux canaux.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Retour d'Asup avec M02/M17/M30, le code M n'étant pas le seul contenu du bloc. Ceci n'est pas autorisé si Asup a interrompu un bloc avec WAITE, WAITM ou WAITMC. Remède : Programmer M02/M17/M30 seul dans le bloc ou le remplacer par RET.
22010 AUXFU_ASSIGN_TYPE : type fonction auxiliaire, p.ex. M
22000 AUXFU_ASSIGN_GROUP : groupe désiré
22020 AUXFU_ASSIGN_EXTENSION : extension éventuellement requise
22030 AUXFU_ASSIGN_VALUE : valeur fonction

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce - au max. 16 fonctions auxiliaires, 5 fonctions M par bloc, 1 fonction auxiliaire par groupe.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14780 [Canal %1:] Bloc %2 Une option non débloquée a été utilisée (identificateur %3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Identificateur fin

Description: Une option non débloquée est utilisée dans le bloc.
Identificateur Description succincte

1	Option LaserCtrl
2	Option ClearCtrl
3	Option FeedAdapt
4	Option AaTOff
5	Option Tang
6	Option LeadCtab
7	Option ELG
8	Option Trafo5
9	Option Traoem
10	Option Transmit
11	Option Tracon
12	Option Tracyl
13	Option Traang
14	Option Oscill
15	Option SynSpi
16	Option Repos
17	Option Spline
18	Option Involute
19	Option Poly
20	Option Compress
23	Option Masl
24	Option ExtLang ou ExtLanguage pas activée
25	Option TechCycle
26	Option Liftfast
27	Option ProgAccel
33	Option AllAsupSynact
34	Option CmdAxSpind
35	Option Mea2
36	Option ProgAnaOut
37	Option OptAaTOff
41	Option MachineMaintenace
42	Option PathFeedSAInput
45	Option ElecTransfer
46	Option Cut3D
47	Option CDA
48	Réservé : Option Couplage générique
49	Option Cycles de mesure
50	Option ForceControl

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce, installer l'option.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14782 [Canal %1:] Bloc %2 Une fonction non activée a été utilisée (identificateur %3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Identificateur fin

Description: Une fonction non activée est utilisée dans le bloc
Identificateur Description succincte
1 Transformation
2 Outil, n° H

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier le programme pièce.
- Activer la fonction.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14783 [Canal %1:] Bloc %2 Le groupe de limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées n'est pas activé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une tentative est faite dans le bloc pour activer un groupe de limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées.
Ce groupe n'est cependant pas mis en place (cf. PM28600 $MC_MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
L'exécution du programme CN est suspendue. Il est possible de modifier le code G du groupe WALCS01 - WALCS10.

Remède: - Modifier le programme pièce.
- Activer plus de limitations de la zone de travail spécifiques au système de coordonnées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14790 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 programmé par l'AP

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe

Description: Un axe déjà déplacé par l'AP a été programmé dans un bloc.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier le programme pièce, ne pas utiliser cet axe.
- Arrêter le déplacement de l'axe par l'AP ; modifier le programme pièce (insérer WAITP).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14800 [Canal %1:] Bloc %2 Vitesse tangentielle programmée inférieure ou égale à zéro

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une valeur nulle ou une valeur F ou FZ négative a été programmée en liaison avec les fonctions G93, G94, G95 ou G96. La vitesse tangentielle doit se trouver dans la plage de valeurs 0,001 à 999 999,999 [mm/min, mm/tr, mm/dent, degré/min, degré/tr] pour le système d'introduction métrique et entre 0,000 1 et 39 999,999 9 [inch/min, inch/tr, inch/dent] pour le système d'introduction anglo-saxon.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: La vitesse tangentielle (somme géométrique des composantes de vitesse des axes géométriques concernés) doit être programmée dans les limites des valeurs indiquées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14810 [Canal %1:] Bloc %2 Vitesse négative programmée pour axe de positionnement %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe

Description: Une avance négative (valeur FA) a été programmée pour l'axe indiqué agissant actuellement comme axe de positionnement. La vitesse de positionnement doit être programmée dans la plage de valeurs comprise entre 0,001 et 999 999,999 [mm/min, degré/min], pour le système d'introduction métrique et entre 0,000 1 et 39 999,999 9 [inch/min, inch/tr] pour le système d'introduction anglo-saxon.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la vitesse de positionnement dans les limites indiquées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14811 [Canal %1:] Bloc %2 Plage de valeurs erronée pour accélération de l'axe/la broche %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe, broche

Description: La plage de valeurs autorisée pour l'accélération à programmer n'a pas été respectée. Les valeurs possibles sont comprises entre 1 et 200 pour cent.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter la plage de valeurs en tenant compte des indications du manuel de programmation. Seules sont autorisées les valeurs comprises entre 1 et 200%.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14812 [Canal %1:] Bloc %2 SOFTA est impossible pour l'axe %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe

Description: Pour un axe, on tente de régler SOFT comme type de pilotage du déplacement. Or ceci est impossible car une caractéristique d'accélération avec coude a été sélectionnée pour cet axe via un paramètre machine.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce ou les paramètres machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14815 [Canal %1:] Bloc %2 Modification programmée du pas de vis négative

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La modification programmée du pas de vis est négative.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger valeur assignée. La valeur F programmée doit être supérieure à zéro. Zéro est autorisé, cependant sans effet.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14820 [Canal %1:] Bloc %2 Vitesse rot. maxi négative programmée pour vitesse coupe constante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Une vitesse de rotation de broche maximale peut être programmée avec le mot-clé LIMS=...pour la fonction "Vitesse de coupe constante G96". Les valeurs autorisées sont comprises entre 0,1 et 999 999,9 [tr/min].
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Programmer la vitesse de rotation maximale de la broche pour la vitesse de coupe constante dans les limites indiquées ci-dessus. Le mot-clé LIMS a une action modale et peut être programmé soit devant, soit dans le bloc contenant la sélection de la vitesse de coupe constante.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14821 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur lors de la sélection ou de l'annulation VPM

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Une des erreurs suivantes est survenue lors de la sélection de la programmation VPM (vitesse périphérique de meule constante) avec GWPSON :
- On a tenté de sélectionner la programmation VPM pour une broche à laquelle un autre outil a déjà été affecté par TMON, GWPSON, CLGON ou par l'activation de la correction de longueur d'outil.
- On a tenté de sélectionner un outil qui n'est pas défini.
- On a tenté de sélectionner un tranchant (implicite) qui n'est pas défini. (Sélection implicite: D1 d'un outil lorsqu'il n'y a pas de tranchant indiqué.)
- La sélection ne concerne pas un outil spécifique à la rectification (400-499).
- On a essayé de sélectionner la VPM pour l'outil actif bien que la CLO ne soit pas activée.
- La sélection ne concerne pas un numéro de broche valide.
- Un rayon de meule nul a été programmé.

Lors de l'annulation de la programmation VPM avec GWPSOFF, une des erreurs suivantes est survenue :
- L'annulation ne concerne pas un outil spécifique à la rectification (400 - 499)
- On a essayé de désactiver la VPM pour l'outil actif bien que la CLO ne soit pas activée.
- L'annulation ne concerne pas un numéro de broche valide.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier les instructions GWPSON ou GWPSOFF.
- Vérifier les données de correction d'outil :
$TC_DP1 : 400 - 499 ;
$TC_TGP1 : numéro de broche.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14822 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation VPM erronée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Lors de la sélection de la programmation VPM (vitesse périphérique de meule constante) avec GWPSON ou de la programmation de VPM avec "S[numéro broche] = valeur", une des erreurs suivantes est survenue :
Numéro de broche non valide.
Numéro de paramètre non valide pour calcul du rayon dans $TC_TPG9
Les valeurs valides sont les suivantes :
3 pour $TC_DP3 (longueur 1)
4 pour $TC_DP4 (longueur 2)
5 pour $TC_DP5 (longueur 3)
6 pour $TC_DP6 (rayon)
Angle non valide dans $TC_TPG8.
Les valeurs valides sont les suivantes : -90 <= $TC_TPG8 < +90.
Un rayon de meule nul a été programmé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les données de correction d'outil.
- $TC_DP1 : 400 - 499.
- $TC_TPG1 : numéro de broche.
- $TC_TPG8 : angle d'inclinaison pour meule oblique.
- $TC_TPG9 : paramètre de correction pour calcul du rayon par ex. : 3 pour $TC_GP3.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14823 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur lors de la sélection ou de l'annulation du contrôle d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de la sélection de la surveillance d'outil avec TMON, une des erreurs suivantes est intervenue :
- La sélection ne concerne pas un outil spécifique à la rectification (400 -499).
- La sélection ne concerne pas un numéro de broche valide.
- On a tenté de sélectionner la surveillance d'outil pour une broche à laquelle un autre outil a déjà été attribué avec TMON, GWPSON, CLGON ou avec la correction de longueur d'outil activée.
- On a tenté de sélectionner un outil qui n'est pas défini.
- On a tenté de sélectionner un tranchant (implicite) qui n'est pas défini. (Sélection implicite: D1 d'un outil lorsqu'il n'y a pas de tranchant indiqué.)
- On a essayé de sélectionner la surveillance d'outil pour l'outil actif bien qu'aucune correction de longueur d'outil n'avait été activée.
- Numéro de paramètre non valide pour le calcul de rayon dans $TC_TPG9.
Les valeurs valides sont les suivantes :
3 pour $TC_DP3 (longueur 1)
4 pour $TC_DP4 (longueur 2)
5 pour $TC_DP5 (longueur 3)
6 pour $TC_DP6 (rayon)
Un rayon de meule nul a été programmé.
Lors de l'annulation de la surveillance d'outil avec TMOF, une des erreurs suivantes est intervenue :
- L'annulation ne concerne pas un outil spécifique à la rectification (400 - 499).
- On a tenté d'annuler la surveillance d'outil pour l'outil actif bien que la correction de longueur d'outil n'avait pas été activée.
- L'annulation ne concerne pas un numéro de broche valide.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les instructions TMON et TMOF.
Vérifier les données de correction d'outil.
- $TC_DP1 : 400 - 499.
- $TC_TPG1: numéro de broche.
- $TC_TPG8: angle d'inclinaison pour meule oblique.
- $TC_TPG9: numéro de paramètre pour calcul du rayon, par ex. 3 pour $TC_GP3.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

14824 [Canal %1:] Bloc %2 Conflit VPM

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a programmé simultanément la vitesse périphérique de meule VCM et la vitesse de coupe constante G96 S... pour une même broche.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14830 [Canal %1:] Bloc %2 Type d'avance erroné sélectionné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: G97 a été programmée dans le bloc indiqué, bien que G96 (ou déjà G97) n'était pas active avant.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer G97 dans le bloc indiqué et programmer le type d'avance correct (G93, G94, G95 ou G96) pour la phase d'usinage suivante.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14840 [Canal %1:] Bloc %2 Plage de valeurs erronée vitesse de coupe constante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La vitesse de coupe programmée se situe en dehors de la plage de valeurs autorisée.
Plage de valeurs métrique : 0,01 à 9 999,99 [m/min]
Plage de valeurs inches : 0,1 à 99 999,99 [inch/min]

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la vitesse de coupe avec S dans la plage de valeurs autorisée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14850 [Canal %1:] Bloc %2 Le changement d'axe de référence pour la vitesse de coupe constante n'est pas autorisé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Avec l'instruction SCC[AX], on a tenté de changer d'axe de référence
pour la vitesse de coupe constante.
Cela n'est pas admis si l'axe indiqué n'est pas un axe géométrique.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Pour programmer SCC[AX], indiquer un axe géométrique connu dans le canal.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14860 [Canal %1] Bloc %2 La sélection de la vitesse de coupe de l'outil n'est pas autorisée. Cause %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = cause du défaut

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La sélection de la vitesse de coupe SVC n'est pas autorisée dans l'état actuel.
Causes d'erreur : La fonction suivante est active.
1: vitesse de coupe constante G96, G961 ou G962 active
2: SPOS/SPOSA/M19 (mode positionnement de broche) active
3: M70/mode axe actif
4: SUG actif

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Activer le mode de commande par régulation de vitesse avant de programmer SVC, par ex. avec M3, M4 ou M5.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14861 [Canal %1] Bloc %2 SVC programmé, mais pas de correcteur d'outil actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La vitesse de coupe SVC est programmée dans le bloc, mais aucun correcteur d'outil n'est actif.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner un outil approprié avant l'instruction SVC.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14862 [Canal %1] Bloc %2 SVC est programmé, mais le rayon de la correction d'outil active est nul

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une vitesse de coupe SVC a été programmée dans le bloc, mais le rayon de la correction d'outil active est nul.
Le rayon de la correction d'outil active est constitué des paramètres de correction $TC_DP6, $TC_DP12, $TC_SCPx6 et $TC_ECPx6.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner avant l'instruction SVC un correcteur d'outil approprié avec un rayon d'outil supérieur à zéro.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14863 [Canal %1] Bloc %2 La valeur SVC programmée est inférieure ou égale à zéro

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La valeur programmée pour la vitesse de coupe SVC est égale ou inférieure à zéro.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer une valeur SVC supérieure à zéro.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14900 [Canal %1:] Bloc %2 Centre et point final programmés simultanément

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Lors de la programmation d'un cercle par le biais de l'angle d'ouverture, on a programmé à la fois le centre du cercle et le point final du cercle. Il y a surdéfinition du cercle. Un seul des deux points est autorisé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Choisir la variante de programmation pour laquelle les cotes du plan de la pièce peuvent être reprises de manière sûre (pour éviter les erreurs de calcul).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14910 [Canal %1:] Bloc %2 Angle d'ouverture de cercle invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de la programmation d'un cercle par le biais de l'angle d'ouverture, on a programmé un angle d'ouverture négatif ou un angle d'ouverture >= 360 degrés.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer l'angle d'ouverture dans la plage de valeurs autorisée : 0.0001 - 359.9999 [degrés].

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

14920 [Canal %1:] Bloc %2 Point intermédiaire du cercle erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de la programmation d'un cercle par le biais d'un point intermédiaire, les 3 points (point de départ, point final et point intermédiaire) se trouvent sur une droite et le "point intermédiaire" (programmé avec les paramètres d'interpolation I, J, K) ne se trouve pas entre le point de départ et le point final.
Si ce cercle est la composante d'une hélice, c'est le nombre de tours programmé (mot-clé TURN=...) qui décide de la suite qui sera donnée à la préparation de bloc :
- TURN>0 : affichage d'alarme car le rayon du cercle est infiniment grand.
- TURN=0 et point intermédiaire entre le point de départ et le point final : une droite reliant le point de départ et le point final est générée (pas d'alarme).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer le point intermédiaire avec les paramètres I, J et K de telle manière qu'il se trouve entre le point de départ et le point final du cercle ou renoncer à cette méthode de programmation du cercle et programmer celui-ci avec le rayon ou l'angle d'ouverture ou avec les paramètres du centre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15000 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction de synchronisation de canal avec marque inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une instruction WAITM/WAITMC/SETM/CLEARM a été programmée avec un numéro de marque inférieur à 1 ou supérieur au nombre maximum de marques.
Exception : CLEARM(0) est autorisé et efface tous les marqueurs dans le canal !

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger l'instruction en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

15010 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction de coordination de programmes avec numéro de canal invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une instruction WAITM, WAITMC,INITou START a été programmée avec un numéro de canal non valide.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger l'instruction en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15020 Canal %1 Bloc %2 Instruction CHANDATA irréalisable. Canal %3 inactif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères (paramètre CHANDATA)

Description: Une instruction CHANDATA sélectionne l'introduction des données pour un canal qui n'est actuellement pas activé. Pour des raisons de structure, il faut procéder 2 fois à la lecture de données multi-canaux.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Activer le canal concerné par le biais du PM/des données optionnelles ou bien
- Effacer l'instruction CHANDATA et toutes les affectations suivantes à des données de canaux.
L'erreur est signalée régulièrement à la première lecture d'un bloc INITIAL.Init qui sert à installer un système multi-canaux. Dans ce cas, il est nécessaire de :
1. Procéder à un redémarrage NCK pour activer les paramètres machine globaux déjà lus pour l'installation des autres canaux.
2. Répéter le chargement du bloc INITIAL Init.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

15021 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction CHANDATA avec numéro de canal invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Avec une instruction CHANDATA on a sélectionné l'introduction de données pour un canal non admis, par exemple <1, > le nombre maximal de canaux autorisé, et non le canal dans lequel a lieu l'exécution.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer l'instruction CHANDATA en fonction de la configuration actuelle.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15025 CHANDATA(%2): Canal inactif. Les données sont ignorées.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = paramètre CHANDATA

Description: Une instruction CHANDATA sélectionne l'introduction des données pour un canal qui n'est actuellement pas activé.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Cette alarme est plutôt une remarque et signale que le fichier qui est transféré dans la mémoire de la CN suite au NCK contient les données d'un canal inactif. Le numéro du canal inactif est donné. Les données de ce canal ne sont ensuite pas disponibles dans le NCK.
Cette alarme peut avoir deux causes :
(1.) le canal doit d'abord être activé par un deuxième NCK-RESET/POWERON ; autrement dit le fichier doit ensuite être à nouveau transféré dans la mémoire de la CN. Si l'alarme survient à nouveau, alors (2.) le canal cité ne doit effectivement pas être activé mais les données sont comprises dans le fichier.
Pour la (2e) cause, vérifiez si le système n'a pas laissé le canal en question inactivé (état correct). Si oui, alors il est possible de continuer avec NCK-RESET/POWERON sans autres mesures ; autrement dit il n'est pas nécessaire de transférer à nouveau le fichier dans la mémoire de la CN. Si ce n'est pas le cas, alors il faut veiller à ce que le canal inactivé par erreur soit réactivé.
Si le paramétrage d'activation des canaux sont dans le fichier à transférer (par exemple un fichier d'archive), alors le fichier doit être modifié avec les programmes correspondants, ou alors le fichier doit être recréé avec un nombre de canaux correct sur l'installation sur lequel il a été créé.
Alarmes analogues : 15020, 15021.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

15030 [Canal %1:] Bloc %2 Incompatibilité des unités de mesure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'instruction INCH ou METRIC décrit l'unité de mesure des blocs de données lus dans la commande. Pour éviter que des données définies dans un système de mesure donné soient interprétées de façon erronée dans l'autre système de mesure, un bloc de données est accepté uniquement quand l'instruction en question correspond à l'unité de mesure activée momentanément.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Changer d'unité de mesure ou charger le bloc de données compatible au système de mesure activé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15100 [Canal %1:] Bloc %2 Interruption REORG suite du débordement de fichier logique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour réaliser la synchronisation entre le prétraitement des blocs et l'exécution des blocs, la commande a besoin de données de modification qui sont gérées dans un fichier logique. L'alarme signale que pour le bloc en question, il n'y a plus de place dans le fichier Log dans le canal.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Veuillez informer le personnel/service après-vente habilité. Il n'existe pas de remède pour la poursuite de l'exécution du programme pièce, cependant:
1. Diminuer la quantité d'informations à enregistrer dans le fichier journal en:
réduisant l'écart entre le prétraitement et l'exécution des blocs en programmant des arrêts du prétraitement STOPRE aux emplacements adéquats.
2. Augmenter la taille du fichier journal à l'aide des paramètres machine spécifiques à un canal:
PM 28000: $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM et
PM 28010: $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

15110 [Canal %1:] Bloc %2 REORG impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour réaliser la synchronisation entre le prétraitement des blocs et l'exécution des blocs, la commande a besoin de données de modification qui sont gérées dans un fichier logique. L'alarme signale que pour le bloc en question, il n'y a plus de place dans le fichier Log dans le canal.
L'alarme signifie que le fichier LOG a été effacé afin de créer de la capacité de mémoire supplémentaire pour la préparation du programme. De ce fait, un REORG de la mémoire tampon de préparation de blocs n'est plus possible jusqu'au point de coïncidence suivant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Veuillez informer le SAV/personnel habilité. Il n'existe pas de remède pour la poursuite de l'exécution du programme pièce, cependant:
1. Diminuer la quantité d'informations à enregistrer dans le fichier journal en:
réduisant l'écart entre le prétraitement et l'exécution des blocs en programmant des arrêts du prétraitement (STOPRE) aux emplacements adéquats.
2. Augmenter la taille du fichier journal à l'aide des paramètres machine spécifiques à un canal:
PM28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM et
PM28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

15120 Si Powerfail maintenant: dernières données modifiées sont perdues; indice/taille du tampon = %1

Paramètres: %1 = Indice/taille du tampon

Description: Alarme d'information uniquement. Cette alarme n'a pas d'incidence négative sur l'exécution du programme.
Un des tampons de données internes qui contient les dernières données sauvegardées modifiées a débordé (car le taux de modification de données est actuellement trop élevé).
Cette alarme signifie que, dans cette situation, une coupure de courant spontanée (Powerfail) (perturbation du réseau, installation séparée de l'alimentation) entraînerait la perte des données sauvegardées (données d'outil, programmes pièce, paramètres R, GUD,...) modifiées immédiatement auparavant.
Si un Powerfail ne peut pas survenir dans l'environnement de l'installation, il est possible d'inhiber cette alarme en réglant PM18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[indice] = 0.
Le paramètre %1 fournit, à titre indicatif, l'indice du paramètre machine et la taille du tampon réglée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Si l'alarme n'est affichée que de manière sporadique, elle peut être considérée comme une simple remarque.
Le comportement normal de la commande n'est pas influencé.
S'il n'est pas souhaitable/possible de supprimer la cause de l'alarme, il est possible d'inhiber l'alarme elle-même par la mise à 1 du bit 3 dans le PL 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 ('H8').
Si l'alarme persiste, veuillez informer le personnel/service de maintenance habilité.
Il faudra alors augmenter la valeur du PM 18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[indice].

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

15122 Remise sous tension après coupure de courant : %1 données ont été restaurées, dont %2 sont des paramètres machine, %3 des erreurs.

Paramètres: %1 = Nombre de données
%2 = Nombre de paramètres machine
%3 = Nombre d'erreurs survenues

Description: Alarme d'information. L'alarme n'a pas d'effet négatif dans la mesure où %3, le nombre d'erreurs survenues est nul.
%1 indique le nombre des étapes de restauration des données élémentaires et complexes qui ont été exécutées pour rétablir les données NCK persistantes, au moment de la remise sous tension qui a suivi une mise hors tension ou une coupure de courant.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

%2 indique le nombre de données machine restaurées. Si la valeur est supérieure à zéro, un nouveau démarrage à chaud (NCK-Reset) peut être nécessaire pour réactiver les modifications des paramètres machine qui touchent éventuellement à la configuration.
%3 indique le nombre des erreurs qui se sont produites lors de la restauration des données.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Tant que %3, le nombre d'erreurs survenues, est nul l'alarme a uniquement un caractère informatif.
Dès que %3, le nombre d'erreurs survenues, est supérieur à zéro, l'alarme renvoie à une erreur de logiciel.
Il n'est pas recommandé de continuer à travailler avec les données.
Avant de poursuivre le travail, créer un fichier d'archivage adéquat, pour éviter les problèmes ultérieurs.
Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Le fichier /_N_MPF_DIR/_N_SIEMDIAGMEMPF_MPF contient des informations qui peuvent aider Siemens à diagnostiquer l'erreur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15150 [Canal %1:] Bloc %2 Rechargement de l'extérieur a été interrompu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Exécution de l'extérieur a été interrompue, car la mémoire tampon de rechargement est insuffisante pour tous les blocs de fonctions machine (blocs de programme, fonction auxiliaire, temporisation etc.).
Explication : Les blocs de fonctions machine déjà exécutés libèrent de nouveau la mémoire du tampon de rechargement. Il n'est plus possible de recharger si les blocs de fonctions machine ne sont plus libérés - Cela engendre une situation Dead-Lock.
Exemple : Une définition de tables de courbe extrêmement longue avec une exécution externe.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Insérer des blocs de fonctions machine dans le programme pièce.
- Agrandir la mémoire tampon de chargement (PM 18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE).
- Diminuer la table de courbe (remarque : des blocs se trouvant entre CTABDEF/CTABEND ne sont pas des blocs de fonctions machine).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15160 [Canal %1:] Bloc %2 Tampon d'exécution mal configuré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un élément de bloc est nécessaire, mais la mémoire d'éléments de bloc est vide.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Reconfigurer le tampon d'exécution par le biais du PM28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE (le cas échéant réduire la taille du tampon IPO) ou du PM28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15165 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur lors de la compilation ou de l'interprétation de l'ASUP %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Lors du démarrage d'un programme pièce ou lors du démarrage d'un sous-programme asynchrone (ASUP) à l'état Reset, les données de tous les sous-programmes asynchrones activables à ce moment font l'objet d'une préparation :
- les ASUP de l'AP
- les appels de programme sur événement, configurés avec PM20108 $MC_PROG_EVENT_MASK
- l'ASUP consécutif à une recherche de bloc (PM11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1=1)
- un ASUP système susceptible d'être édité ($MN_ASUP_EDITABLE)

Lorsqu'une erreur survient (programme de conversion ou interpréteur), l'alarme 15165 est émise, suivie d'une alarme en provenance du programme de conversion ou de l'interpréteur qui décrit l'erreur en détail. L'alarme 15165 entraîne l'arrêt de l'interpréteur. Il n'est pas possible d'intervenir avec un bloc de correction.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15166 [Canal %1:] Système d'utilisateur asup _N_ASUP_SPF inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le PM11610 $MN_ASUP_EDITABLE a activé la fonction "systemasup défini par l'utilisateur". Le programme utilisateur correspondant n'a pas pu être trouvé via le chemin d'accès prévu à cet effet
- 1er /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF
- 2ème /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF

La suite s'effectue avec le système asup par défaut.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Charger le Systemasup défini par l'utilisateur sous /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF ou /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15170 [Canal %1:] Bloc %2 Programme %3 n'a pu être traduit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères

Description: Une erreur est survenue en mode traduction. Le message d'erreur affiché se rapporte au programme indiqué ici.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15171 [Canal %1:] Bloc %2 Compilation %3 antérieure au sous-programme correspondant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fichier de compilation

Description: Lors de l'appel d'un sous-programme pré-compilé, l'on s'est aperçu que la compilation est antérieure au fichier SPF correspondant. La compilation a été effacée, et au démarrage le sous-programme est exécuté au lieu de la compilation.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Effectuer à nouveau l'interprétation préalable.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

15172 [Canal %1:] Bloc %2 Sous-programme %3. Il n'existait aucune interface au moment du prétraitement.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom du sous-programme

Description: Au moment de la précompilation, il n'existait aucune interface pour le sous-programme à appeler dans le mode de compilation.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce ou réconfigurer les interfaces du programme et répéter la précompilation des programmes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15173 [Canal %1:] Bloc %2 Variable %3 était inconnue au moment du prétraitement.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Variable

Description: Au moment de la précompilation du programme, la variable %3 était inconnue de la commande.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce et déclarer la variable au moment de la précompilation, par ex. en activant la nouvelle variable GUD avec la précompilation. Relancer ensuite la précompilation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15175 [Canal %1:] Bloc %2 Programme %3. Aucune interface n'a pu être créée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères

Description: Une erreur est survenue dans le mode de création d'interfaces. Le message d'erreur affiché se rapporte au programme indiqué ici. C'est en particulier lors du chargement de nouveaux cycles dans le NCK qu'il peut y avoir des problèmes, quand les PM18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, PM18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM sont réglés sur des valeurs trop faibles.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Corriger le programme pièce.
- Quand des cycles ont été nouvellement chargés dans le NCK ou doivent l'être, il faut alors, par principe, augmenter les valeurs des paramètres PM18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, PM18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM. Voir aussi la description de l'alarme 6010.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15176 [Canal %1:] Bloc %2 Le programme %3 ne peut être exécuté qu'après une remise sous tension PowerOn

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fichier

Description: Un Reset du NCK (démarrage à chaud) doit être effectué si un programme codé est chargé dans le NCK, car des données internes sont préparées au cours du démarrage du NCK afin de rendre plus efficace l'exécution du programme CN codé. Un programme CN codé vient d'être appelé et s'est avéré que ces données sont absentes ou qu'elles sont périmées par rapport à la version courante du programme CN codé.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Exécuter un Reset du NCK (démarrage à chaud).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15177 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur lors de la préparation du programme %3, code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fichier
%4 = Code d'erreur

Description: Un Reset du NCK (démarrage à chaud) doit être effectué si un programme codé est chargé dans le NCK, car des données internes sont préparées au cours du démarrage du NCK afin de rendre plus efficace l'exécution du programme CN codé. Le problème suivant s'est produit :
Code d'erreur 1 : Erreur à la lecture du programme %4
Code d'erreur 2 : Espace à disposition dans la mémoire DRAM insuffisant pour y ranger les données qui ont été préparées.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Code d'erreur 1 : Recoder le programme %4 puis le recharger. Exécuter ensuite un Reset du NCK (démarrage à chaud).
Code d'erreur 2 : Système SL 710-740, 802D, 828D : Augmenter $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE.
Système SL 840 DI : Augmenter $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.
Exécuter ensuite un Reset du NCK (démarrage à chaud).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15180 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur lors du traitement du programme %3 comme fichier INI/DEF

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères

Description: Une erreur est survenue lors du traitement d'un programme d'initialisation (fichier INI) ou d'un fichier de définition de macro (fichier DEF) ou de GUD.
Les messages d'erreur suivants se rapportent aux fichiers indiqués ici.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme d'initialisation (fichier INI) ou le fichier de définition de macro (fichier DEF) ou de GUD.
Modifier également la configuration de la mémoire en corrélation avec l'alarme 12380 ou 12460.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15185 [Canal %1:] %2 Erreur fichier INI

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nombre d'erreurs détectées

Description: Lors du traitement du programme d'initialisation _N_INITIAL_INI , des erreurs ont été constatées
Cette alarme est également émise lorsque des erreurs sont constatées dans les fichiers de définition GUD au cours du traitement de _N_INITIAL_INI ou lorsque des erreurs ont été détectées dans les fichiers de définitions de macros pendant le démarrage

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le fichier INI, le fichier DEF ou le PM et élaborer un nouveau fichier INI (à l'aide de 'upload').

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

15186 [Canal %1:] %2 erreurs dans fichier GUD, macro ou INI

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nombre d'erreurs détectées

Description: %2 erreurs ont été détectées lors du traitement des fichiers de définition des GUD/macros (fichiers DEF) ou des fichiers d'initialisation (fichiers INI)
Le fichier concerné a déjà été signalé avec l'alarme 15180.
Les erreurs qui se sont produites ont été signalées auparavant par des alarmes spécifiques, par ex. 12080 "Erreur de syntaxe".

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le fichier de définition ou le fichier d'initialisation

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15187 [Canal %1:] Erreur à l'exécution du fichier PROGEVENT %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = n'est pas utilisé(e)
%3 = Nom de fichier du PROGEVENT

Description: Une erreur s'est produite en cours d'exécution d'un PROGEVENT.
L'alarme 15187 signale le nom du programme qui a été lancé en tant que PROGEVENT. L'alarme 15187 est émise en même temps que l'alarme qui décrit la cause de l'erreur, L'alarme 15187 est aussi émise si elle se présente dans le cours d'un sous-programme appelé dans PROGEVENT.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le fichier PROGEVENT (sous-programme)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15188 [Canal %1:] Erreur à l'exécution du fichier Asup %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = n'est pas utilisé(e)
%3 = Nom de fichier de l'Asup

Description: Une erreur s'est produite en cours d'exécution d'un Asup.
L'alarme 15188 signale le nom du programme qui a été lancé en tant qu'Asup. L'alarme 15188 est émise en même temps que l'alarme qui décrit la cause de l'erreur, L'alarme 15188 est aussi émise si elle se présente dans le cours d'un sous-programme appelé dans Asup.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme Asup (sous-programme)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15190 [Canal %1:] Bloc %2 Pas de mémoire libre pour l'appel de sous-programme

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un arrêt net a été détecté dans l'interpréteur : l'appel d'un sous-programme nécessite de la capacité mémoire. La mémoire de modules est cependant vide et il n'y a aucune chance que de la mémoire de modules soient libérée par le traitement de la queue de préparation/de déroulement principal parce que cette queue est vide.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Augmenter les valeurs des PM28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES/PM28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM/PM18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC ou programmer un arrêt du prétraitement des blocs STOPRE avant l'appel du sous-programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15300 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre d'exécutions invalide lors de la recherche de bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans la fonction "Recherche de bloc avec calculs", un nombre négatif a été reporté dans la colonne P (nombre d'exécutions). La plage de valeurs autorisée s'étend de P 1 à P 9 999.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: N'introduire que des nombres d'exécutions positifs compris dans la plage de valeurs.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15310 [Canal %1:] Bloc %2 Fichier recherché inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans une recherche de bloc, on a indiqué une destination avec un programme non chargé.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger la destination ou charger le fichier.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15320 [Canal %1:] Bloc %2 Contrat de recherche inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le contrat de recherche (type de l'objet recherché) est inférieur à 1 ou supérieur à 5. Il est inscrit dans la colonne Type de la fenêtre de recherche. Les valeurs de contrat admises sont les suivantes :
Type Signification
1 rechercher le numéro de bloc
2 rechercher l'étiquette
3 rechercher la chaîne de caractères
4 rechercher le nom du programme
5 rechercher le numéro de ligne d'un fichier

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le contrat de recherche.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15330 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro de bloc à rechercher inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Erreur de syntaxe ! Les numéros de bloc doivent être des entiers positifs. Les blocs principaux doivent être précédés d'un ":" et les blocs subordonnés d'un "N".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Répéter l'introduction en corrigeant le numéro de bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15340 [Canal %1:] Bloc %2 Etiquette à rechercher inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Erreur de syntaxe ! Une étiquette doit compter au minimum 2 et au maximum 32 caractères, les deux premiers caractères devant être des lettres ou des tirets de soulignement. Les étiquettes doivent se terminer par ":".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Répéter la saisie en corrigeant l'étiquette.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15350 [Canal %1:] Bloc %2 Recherche infructueuse

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le programme indiqué a été scruté jusqu'à la fin sans que la recherche aboutisse.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le programme pièce, modifier la destination de la recherche (erreur d'écriture dans le programme pièce) et redémarrer la recherche.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15360 [Canal %1:] Bloc recherché inadmissible (erreur de syntaxe)

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La destination de la recherche (numéro de bloc, étiquette ou chaîne de caractères) n'est pas autorisée pour la recherche de bloc.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger la destination de la recherche

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15370 [Canal %1:] Bloc recherché introuvable

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Une destination de recherche non valide a été programmée pour la recherche de bloc (p. ex. un numéro de bloc négatif).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Contrôle du numéro de bloc, de l'étiquette ou de la chaîne de caractères. Répéter a saisie avec une destination correcte.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15380 [Canal %1:] Bloc %2 Programmation relative de l'axe %3 inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe

Description: La première programmation d'un axe d'après "Recherche de fin de bloc" est incrémentielle. Ceci n'est pas autorisé pour les situations suivantes :
- Après "Recherche en fin de bloc", un changement de transformation a eu lieu.
- Un frame avec composante de rotation est active. L'axe programmé participe à la rotation.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Chercher une destination dans laquelle les axes sont programmés en absolu.
- Désactiver l'addition des positions de recherche collectées avec SD 42444$SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE.
- Utiliser la recherche avec calcul "au contour".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15390 [Canal %1:] Bloc %2 %3 non exécuté lors de la recherche de bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mnémonique source

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Lors de la recherche de bloc, des instructions pour commuter, effacer, définir l'entraînement électronique n'ont été ni exécutées, ni collectées, mais simplement sautées.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Régler l'état souhaité de l'entraînement via ASUP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15395 [Canal %1:] Maître-esclave ne peut pas être exécuté lors de la recherche de bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Un couplage maître-esclave doit être fermé par l'instruction MASLON dans le programme pièce. Le décalage de position $P_SEARCH_MASLD ne peut pas être calculé correctement durant la recherche de bloc car les axes à coupler se trouvent dans des canaux différents.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier que les axes concernés se trouvent dans le même canal.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15400 [Canal %1:] Bloc %2 Bloc initial Init sélectionné inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour une fonction de lecture, d'écriture ou de traitement, on a sélectionné un bloc INI qui :
1. n'est pas présent dans le NCK ou
2. ne possède pas les droits d'accès nécessaires pour l'exécution de cette fonction.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Vérifier si le bloc INI sélectionné figure bien dans le système de fichiers du NCK. Définir le niveau de protection d'accès actuel au moins égal (ou supérieur) à celui qui a été défini lors de la création du fichier pour les fonctions de lecture, d'écriture ou de traitement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15410 [Canal %1:] Bloc %2 Fichier d'initialisation avec fonction M inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les seules fonctions M admises pour figurer dans un bloc Init sont la fin de programme avec M02, M17 ou M30.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer toutes les fonctions M dans le module Init jusqu'à la marque de fin de fichier.
Un module Init ne peut contenir que des affectations de valeurs (et des définitions de données globales, à condition que celles-ci ne soient pas définies à nouveau dans un programme exécutable plus tard), et aucune action de déplacement ni d'actions synchrones.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15420 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction non autorisée dans le mode courant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est émise dans la situation suivante :
Lors de l'exécution d'un fichier INI ou d'un fichier de définition (macro-instruction ou GUD), l'interpréteur a détecté une instruction inadmissible (p. ex. instruction de déplacement).
Dans un fichier GUD, l'autorisation d'accès à un paramètre machine doit être modifiée avec REDEF, bien qu'il
existe un fichier ACCESS (_N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF, _N_UACCESS_DEF).
Les droits d'accès aux paramètres machine ne peuvent être modifiés avec REDEF que par le biais de l'un des fichiers ACCESS.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Corriger le fichier INI, le fichier GUD ou la macro-instruction.
- Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15450 [Canal %1:] Bloc %2 Programme traduit ne peut être mémorisé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un programme compilé n'a pas pu être mémorisé dans le mode compilation pour l'une des raisons suivantes :
- manque d'espace mémoire
- ligne de code intermédiaire trop longue

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Créer de la place dans la mémoire de travail ou modifier le programme pièce (solution moins complexe).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

15460 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur syntaxe pour automaintien

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les adresses programmées dans le bloc ne sont pas compatibles avec la fonction G modale déterminante pour la syntaxe.
Exemple :
N100 G01 ... I .. J.. K.. LF

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le bloc affiché ; programmer dans le bloc des fonctions G et des adresses compatibles.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15500 [Canal %1:] Bloc %2 Angle de cisaillement inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La fonction CSHEAR a été appelée avec un angle non autorisé (impossible), par exemple la somme des angles entre les vecteurs d'axe dépasse 360 degrés.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer l'angle à partir des conditions géométriques du système machine/pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15700 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro d'alarme de cycle par exemple %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro d'alarme cycle

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une instruction SETAL a été programmée avec un numéro d'alarme de cycle inférieur à 60 000 ou supérieur à 67 999.
Réaction d'alarme des cycles standard Siemens :
n° 61 000 -61 999 : arrêt interpréteur ; effacement avec Reset
n° 62 000 -62 999 : bloc de compensation ; effacement avec Départ CN

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer le numéro d'alarme dans l'instruction SETAL à l'intérieur de la plage de valeurs correcte.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15800 [Canal %1:] Bloc %2 Conditions initiales erronées pour CONTPRON/CONTDCON

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les conditions de démarrage pour CONTPRON/CONDCON sont erronées :
- G40 pas actif
- SPLINE ou POLY actif
- Programmation d'un type d'usinage inconnu
- Absence de définition du sens d'usinage transmis
- Définition de LUD à un niveau erroné dans le sous-programme
- Coordonnées transmises du cercle

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15810 [Canal %1:] Bloc %2 Dimension tableau erronée avec CONTPRON/CONTDCON

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre de colonnes du tableau créé pour CONTPRON/CONTDCON n'est pas conforme au manuel de programmation.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

15900 [Canal %1:] Bloc %2 Palpeur par exemple

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Mesures avec effacement de la distance restant à parcourir
Dans le programme pièce, un palpeur non autorisé a été programmé avec l'instruction MEAS (mesures avec effacement de la distance restant à parcourir). Les numéros de palpeur autorisés sont :
0 ... pas de palpeur
1 ... palpeur 1
2 ... palpeur 2,
et ce, que le palpeur soit réellement connecté ou non.
Exemple :
N10 MEAS=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000
palpeur 2 avec effacement de parcours résiduel

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Attribuer au mot clé MEAS=... un numéro de palpeur compris dans les limites indiquées ci-dessus. Ce numéro doit correspondre au palpeur matériellement connecté.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15910 [Canal %1:] Bloc %2 Palpeur par exemple

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Mesures sans effacement de la distance restant à parcourir
Dans le programme pièce, un palpeur non autorisé a été programmé avec l'instruction MEAW (mesures sans effacement de la distance restant à parcourir). Les numéros de palpeur autorisés sont :
0 ... pas de palpeur
1 ... palpeur 1
2 ... palpeur 2,
et ce, que le palpeur soit réellement connecté ou non.
Exemple :
N10 MEAW=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000
palpeur 2 sans effacement de parcours résiduel

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Attribuer au mot clé MEAW=... un numéro de palpeur compris dans les limites indiquées ci-dessus. Ce numéro doit correspondre au palpeur matériellement connecté.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15950 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun déplacement programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Mesures avec effacement de la distance restant à parcourir
Dans le programme pièce, avec l'instruction MEAS (mesures avec effacement de la distance restant à parcourir), on a programmé soit aucun axe, soit une distance à parcourir nulle.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce et compléter le bloc de mesure avec l'adresse de l'axe ou le déplacement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

15960 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun déplacement programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Mesures sans effacement de la distance restant à parcourir
Dans le programme pièce, avec l'instruction MEAW (mesures sans effacement de la distance restant à parcourir), on a programmé soit aucun axe, soit une distance à parcourir nulle.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce et compléter le bloc de mesure avec l'adresse de l'axe ou le déplacement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16000 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur inadmissible pour la direction du retrait

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour la fonction "Retrait rapide du contour" (mot clé : LIFTFAST), on a programmé une valeur de code pour la direction du retrait (mot clé : ALF=...) hors de la plage des valeurs autorisées (0 à 8).
Quand la correction de rayon de fraise est activée, il ne faut pas utiliser
pour G41 les numéros de code 2, 3 et 4 et
pour G42 les numéros de code 6, 7 et 8 car ils codent la direction vers le contour.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la direction de retrait avec ALF=... dans la plage des valeurs autorisées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16005 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur inadmissible pour le trajet de relèvement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Erreur de programmation : la valeur du trajet de relèvement ne doit pas être négative.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16010 [Canal %1:] Bloc %2 Arrêt exécution après retrait rapide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un LIFTFAST a été programmé sans routine d'interruption (Asup). Après l'exécution du retrait, le canal est stoppé.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Après l'arrêt du canal, les axes doivent être dégagés manuellement en JOG et le programme doit être interrompu avec la touche Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16015 [Canal %1:] Bloc %2 Descripteur d'axe %3 erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe

Description: En LIFTFAST, des axes avec descripteurs d'axe de différents systèmes de coordonnées ont été programmés. Le mouvement de rétraction n'est alors plus univoque.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser des descripteurs d'axe d'un système de coordonnées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16016 [Canal %1:] Bloc %2 Aucune position de retrait programmée pour l'axe %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: En LIFTFAST, la libération de retrait a été programmée sans indication de position de retrait pour l'axe concerné. Le mouvement de rétrait n'est alors plus univoque.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer une position de retrait pour l'axe concerné.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16017 Canal %1 Axe %2 Identificateur %3, LIFTFAST ignore cet axe, l'axe courant n'est pas capable d'effectuer un retrait

Paramètres: %1 = canal
%2 = Axe, broche
%3 = identificateur

Description: LIFTFAST ne peut pas être utilisé sur l'axe.
L'alarme peut être inhibée avec le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 11.
L'identificateur (paramètre 3) est codé sur bits et indique quelques causes possibles de l'alarme :
0x01L'axe est situé dans un autre canal
0x02L'axe est en mode broche (par ex. SPOS)
0x04L'axe est un axe AP
0x08L'axe est un axe d'oscillation
0x10L'axe est un axe neutre
0x20L'axe est un axe esclave couplé
0x40L'axe est dans une action synchrone statique
Vue d'ensemble des réactions à LIFTFAST dans les cas les plus courants :

Axe	ActSync	Réaction à LIFTFAST
Interpol		STOP + LIFTFAST
POS		STOP + LIFTFAST
POS	p. bloc	STOP + LIFTFAST
POS	modal	STOP + LIFTFAST
POS	stati.	RUN + SHOWALARM 16017
POSA		STOP + LIFTFAST
MOV	p. bloc	STOP + LIFTFAST
MOV	modal	STOP + LIFTFAST
MOV	stati.	RUN + SHOWALARM 16017
PLC		RUN + SHOWALARM 16017
Oscillat		RUN + SHOWALARM 16017
SPOS		STOP + SHOWALARM 16017
SPOS	p. bloc	STOP + SHOWALARM 16017
SPOS	modal	STOP + SHOWALRAM 16017
SPOS	stati.	RUN + SHOWALARM 16017
SPOSA		STOP + SHOWALARM 16017

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer l'axe dans POLFMLIN ou POLFMASK.
L'alarme peut être inhibée avec le PM 11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 11.
Au moment où le LIFTFAST est appelé à s'exécuter, un axe est bien programmé pour LIFTFAST mais soit son état n'autorise pas l'exécution de LIFTFAST (par ex. axe d'oscillation ou broche) soit il ne se trouve pas dans le canal. LIFTFAST ne doit être appliqué que sur des axes qui peuvent exécuter le retrait, même si ce n'est que momentanément. Adapter en conséquence POLFMASK ou POLFMLIN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16020 [Canal %1:] Dans bloc %2 ne peut être repositionné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Erreur de programmation ou de manipulation :
Le repositionnement par instruction REPOS n'est possible que dans un Asup (routine d'interruption).
Si l'instruction REPOS est programmée p. ex. dans un programme principal ou dans un cycle alors le traitement du programme pièce sera interrompu avec l'alarme 16020.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

L'alarme sera également sortie dans les situations suivantes :
- Accès à $AC_RETPOINT (réaccostage) en dehors d'un Asup (p. ex. dans le programme pièce)
- Un axe devant être repositionné était un axe d'oscillation avec déplacement synchrone (OSCILL) dans le bloc interrompu et se trouve désormais dans un état qui ne lui permet pas de se déplacer en tant qu'axe d'oscillation. Remède : ramener l'axe dans un état "d'axe neutre" avant le repositionnement avec WAITP.
- Un axe devant être repositionné était un axe de pénétration d'un axe d'oscillation dans le bloc interrompu et ne peut pas être déplacé dans cet état. Remède : ramener l'axe à l'état "Axe POS" avant le repositionnement.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16025 [Canal %1:] Bloc %2 Permutation d'axe illicite dans commande REPOS par axe %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Identifiant d'axe

Description: Avec la commande REPOS, on a programmé un axe ou une broche qui se trouve à cet instant dans l'état NEUTRE. Etant donné que la commande REPOS ne peut exécuter un GET implicite, cet axe/broche ne peut pas être repositionné. C'est pourquoi, l'exécution du programme pièce est interrompue.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Avant la commande REPOS, affecter l'axe/la broche à repositionner au canal par une commande GET.
Exemple :
GET(A); affecter l'axe A au canal
REPOSL A; repositionner les axes géométriques et l'axe A

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16100 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 inexistante dans canal

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères

Description: Erreur de programmation :
le numéro de broche indiqué est inconnu dans ce canal.
Cette alarme peut survenir en liaison avec un arrêt temporisé ou avec la fonction broche.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Consulter le programme pièce pour vérifier si le numéro de broche programmé est correct et si le programme est exécuté dans le bon canal.
Consulter le PM 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX pour tous les axes machine pour vérifier si le numéro de broche programmé y figure. Ce numéro d'axe machine doit être inscrit dans un axe de canal du PM 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16105 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 ne peut pas être affectée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Erreur de programmation : Aucune broche réelle n'a été attribuée par le convertisseur des numéros de broche à la broche programmée. L'alarme peut se produire lors d'une utilisation incorrecte de la SD 42800 $SC_SPIND_ASSIGN_TAB[].

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger les données de réglage ou modifier le programme pièce

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16110 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 pour arrêt temporisé pas en mode Commande

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Axe, broche

Description: La broche peut se trouver en mode Positionnement, Oscillation ou Commande. Avec l'ordre M70, elle peut être commutée en axe. Le mode Commande se divise en mode Commande de vitesse et en mode Asservissement de position et les mots clés SPCON et SPCOF permettent de basculer de l'un à l'autre.
Mode Positionnement :
Asservissement de position (position de broche sous SPOS/SPOSA)
Mode Oscillation :
Commande de vitesse (M41 - M45 ou M40 et S...)
Mode Commande :
Commande de vitesse de rotation (vitesse de rotation de broche sous S..., M3/M4/M5)
Asservissement de position (SPCON/SPCOF, vitesse de rotation de broche sous S..., M3/M4/M5)
Mode Axe :
Asservissement de position (M70/M3, M4, M5, position d'axe sous un nom au choix de l'opérateur)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier que le numéro de broche est correct dans le programme pièce.
Mettre la broche désirée en mode Commande avec M3, M4 ou M5 avant l'appel de l'arrêt temporisé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16111 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Aucune vitesse de rotation n'est programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Broche

Description: La programmation d'une vitesse de rotation est attendue.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la vitesse de rotation avec S[numéro broche]=..

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16112 [Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 Programmation non autorisée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Broche

Description: Dans le cas d'un couplage VV de broches synchones, la programmation d'un déplacement additionnel pour la broche asservie ne peut se faire qu'avec M3, M4, M5 et S.. . Les trajets à parcourir qui découlent de positions spécifiées ne peuvent être respectés avec fiabilité dans le cas d'un couplage de vitesse, surtout s'il n'y a pas d'asservissement de position. Si le respect des cotes ou la reproductibilité ne sont pas l'essentiel, l'alarme peut être inhibée avec le PM 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit27 = 1.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser le couplage DV de broches synchones ou programmer le sens et la vitesse de rotation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16120 [Canal %1:] Bloc %2 Indice invalide pour correction fine d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Erreur de programmation : Dans l'instruction PUTFTOC, le second paramètre indique pour quel paramètre d'outil la valeur doit être corrigée (1 - 3 longueurs d'outil, 4 rayon d'outil). La valeur programmée se situe en dehors de la plage de valeurs autorisée.
Les valeurs admises sont 1 - 4 quand la correction du rayon d'outil en ligne est admise (cf. PM 20254 $MC_ONLINE_CUTCOM_ENABLE), sinon ce sont les valeurs 1 - 3.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce : Longueur 1 - 3 ou 4 pour rayon.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16130 [Canal %1:] Bloc %2 Ordre non autorisé avec FTOCON

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: - Cas 1 : changement de plan non autorisé en cas de fonction G modale FTOCON : "Activer correction fine d'outil" est activée.
- Cas 2 : la sélection de transformation n'est autorisée que pour la transformation 0 ou la transformation axe incliné, Transmit ou Tracyl, quand FTOCON est activée.
- Cas 3 : le changement d'outil avec M06 n'est pas autorisé lorsque FTOCON était active depuis le dernier changement d'outil.
- Cas 4 : le support d'outil orientable est activé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce : annuler la correction fine d'outil avec FTOCOF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16140 [Canal %1:] Bloc %2 FTOCON non admis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La correction fine d'outil (FTOC) n'est pas compatible avec la transformation actuelle.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce : annuler la correction fine d'outil avec FTOCOF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16150 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro de broche invalide avec PUTFTOCF

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le numéro de broche programmé avec PUTFTOC ou PUTFTOCF se situe en dehors de la plage de valeurs autorisée pour les numéros de broche.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Le numéro de broche programmé est-il disponible ?

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16200 [Canal %1:] Bloc %2 Interpolations de type spline et polynomiale inexistantes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'interpolation de type spline et l'interpolation polynomiale sont des options qui ne figurent pas dans la version de base de la commande.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Eviter de programmer une interpolation de type spline ou polynomiale ou équiper la machine avec les options correspondantes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16300 [Canal %1:] Bloc %2 Polynôme dénominateur a des racines dans la plage de paramètres

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le polynôme dénominateur programmé (avec PL [ ] = ... , donc sans indication d'axe géométrique) contient un zéro dans la plage de valeurs du paramètre (PL = ...). De ce fait, le quotient polynôme numérateur/polynôme dénominateur est infini ou indéterminé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le bloc polynomial pour que celui-ci ne comporte pas de zéro dans le polynôme dénominateur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16400 [Canal %1:] Bloc %2 Axe de positionnement %3 ne peut pas participer à l'interpolation de type spline

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un axe assigné à un groupe spline (n) par le biais de SPLINEPATH (n, AX1, AX2...) a été programmé comme axe de positionnement avec POS ou POSA.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Ne pas assigner l'axe de positionnement au groupe spline.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16410 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 n'est pas un axe géométrique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un axe géométrique a été programmé qui ne peut être simulé sur aucun axe machine dans la transformation courante (il n'y a éventuellement aucune transformation active).
Exemple :
sans transformation : système de coordonnées polaires avec X, Z et axe C
avec transformation : système de coordonnées cartésiennes avec X, Y et Z, p. ex. avec TRANSMIT.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Activer le type de transformation avec TRAORI (n) ou ne pas programmer les axes géométriques qui ne sont pas impliqués dans le groupe de transformation.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16420 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 programmé plusieurs fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Il est interdit de programmer plusieurs fois un axe.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Effacer les adresses des axes programmés plusieurs fois.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16421 [Canal %1:] Bloc %2 Angle %3 est programmé plusieurs fois dans le bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = angle

Description: Il est interdit de programmer plusieurs fois dans un bloc un angle PHI ou PSI pour facteur d'orientation.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16422 [Canal %1:] Bloc %2 Angle %3 est programmé plusieurs fois dans le bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = angle

Description: Il est interdit de programmer l'angle de rotation THETA de l'orientation plusieurs fois dans un bloc.
L'angle de rotation doit être programmé soit de manière explicite avec THETA ou par la programmation avec Euler ou angle-RPY.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16423 [Canal %1:] Bloc %2 Angle %3 est programmé plusieurs fois dans le bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = angle

Description: Il est interdit de programmer plusieurs fois dans un bloc, un polynôme pour l'angle de rotation d'orientation avec PO[THT].

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16424 [Canal %1:] Bloc %2 Coordonnées %3 est programmée plusieurs fois dans le bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = coordonnée

Description: La programmation multiple dans un bloc d'une coordonnée du 2ème point de contact de l'outil n'est pas admise pour définir l'orientation de l'outil.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16430 [Canal %1:] Bloc %2 Axe géométrique %3 ne peut pas se déplacer en tant qu'axe de positionnement dans le syst. de coord. ayant subi la rotation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Dans le système de coordonnées ayant subi la rotation, le déplacement d'un axe géométrique comme axe de positionnement (c'est-à-dire le long de ses vecteurs d'axe dans le système de coordonnées ayant subi la rotation) reviendrait à déplacer plusieurs axes machine. Cette situation est toutefois contraire au concept des axes de positionnement dans lequel un interpolateur d'axe agit en plus de l'interpolateur de trajectoire !

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Ne déplacer les axes géométriques comme axes de positionnement que lorsque la rotation est désactivée.
Désactiver la rotation :
mot-clé ROT sans autre indication d'axe et d'angle.
Exemple : N100 ROT

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16440 [Canal %1:] Bloc %2 Rotation programmée pour axe géométrique inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une rotation a été programmée qui fait tourner un axe géométrique qui n'existe pas.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16500 [Canal %1:] Bloc %2 Chanfrein ou rayon négatif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un chanfrein ou un rayon négatif a été programmé sous les mots-clés CHF= ..., RND=... ou RNDM=...

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Ne programmer que des valeurs positives pour les chanfreins, les arrondis et les arrondis modaux.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16510 [Canal %1:] Bloc %2 Pas d'axe transversal pour la programmation au diamètre

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La programmation au diamètre a été sélectionnée bien qu'aucun axe transversal avec programmation au diamètre ne soit appliqué.
Les axes transversaux sont applicables avec le PM20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ou le PM30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 pour la programmation au diamètre.
La programmation au diamètre peut être activée via :
- la position de base DIAMON ou DIAM90 du groupe G 29 au démarrage
- la programmation de DIAMON ou DIAM90
- la programmation de DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
La programmation de DIAMON/DIAM90 nécessite la configuration d'un axe transversal avec le PM20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF.
La programmation de DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC nécessite que l'axe AX soit un axe transversal pour programmation au diamètre configuré avec le PM30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 .

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16520 [Canal %1:] Axe %2, Programmation au diamètre active, la fonction %3 n'est pas exécutée

Paramètres: %1 = canal
%2 = Axe, broche
%3 = Fonction CN

Description: La fonction n'est pas exécutée lorsque la programmation au diamètre de l'axe indiqué est active.
Les fonctions suivantes peuvent être affectées :
1 - Permutation d'axes
2 - Rotation du containeur d'axes

Réaction: Arrêt interpréteur.
Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver la programmation au diamètre de l'axe avant d'activer la fonction.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16600 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Changement de rapport de boîte de vitesses impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche

Description: La vitesse de rotation programmée se situe en dehors de la plage de vitesse du rapport de boîte de vitesses engagé. Pour exécuter la vitesse programmée, il faut changer de rapport de boîte de vitesses. Pour pouvoir exécuter le changement automatique du rapport de boîte de vitesses (M40 est activé), la broche doit se trouver dans le mode commande de vitesse.
>L'alarme n'est plus émise si le bit 30 (0x40000000) est mis à 1 dans le PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. La fonction n'est cependant pas touchée par cela.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le basculement dans le mode commande de vitesse s'effectue par la programmation de M3, M4 ou M5. Les fonctions M peuvent être écrites avec le mot S dans le même bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16670 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Dépassement du nombre maximum de modules CP (%4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Nombre maxi de modules Cp

Description: Une tentative a été faite d'activer un nombre de couplages génériques supérieur au nombre configuré dans le PM18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire le nombre de couplages définis ou activés ou bien augmenter le nombre des modules de couplage configurés dans le PM18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Si nécessaire, faire l'acquisition d'un autre niveau d'option pour le couplage générique.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16671 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Dépassement du nombre maximum de modules CP (%4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Nombre maxi de modules Cp

Description: Une tentative a été faite d'activer un nombre de couplages génériques supérieur au nombre configuré dans le PM18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Réduire le nombre de couplages définis ou activés ou bien augmenter le nombre des modules de couplage configurés dans le PM18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Si nécessaire, faire l'acquisition d'un autre niveau d'option pour le couplage générique.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16672 [Canal %1:] Bloc %2 Axe pilote/Broche %3 Dépassement du nombre maximum de valeurs pilotes CP (%4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Nombre maxi de valeurs pilotes Cp

Description: Une tentative a été faite d'activer un nombre de valeurs pilotes des couplages génériques supérieur au nombre configuré dans le PM18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire le nombre des valeurs de couplage définies ou activées ou bien augmenter le nombre total des valeurs du couplage générique configurées dans le PM18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Si nécessaire, faire l'acquisition d'un autre niveau d'option pour le couplage générique.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16673 [Canal %1:] Bloc %2 Axe pilote/Broche %3 Dépassement du nombre maximum de valeurs pilotes CP (%4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Nombre maxi de valeurs pilotes Cp

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une tentative a été faite d'activer un nombre de valeurs pilotes des couplages génériques supérieur au nombre configuré dans le PM18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Réduire le nombre des valeurs de couplage définies ou activées ou bien augmenter le nombre total des valeurs du couplage générique configurées dans le PM18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Si nécessaire, faire l'acquisition d'un autre niveau d'option pour le couplage générique.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16675 Canal %1 Bloc %2 Axe/broche asservi(e) %3 Le module de couplage est déjà défini dans le canal %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = axe/broche
%4 = Numéro du canal

Description: Une tentative a été faite de définir ou d'activer un couplage CP alors qu'un couplage a déjà été défini ou activé dans l'autre canal pour cette broche ou cet axe asservis.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce : Un module de couplage CP ne doit pas être défini en même temps dans plusieurs canaux (pour un même axe ou une même broche asservis).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16678 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Etat %4 Instruction de déplacement illicite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Etat

Description: Un déplacement additionnel de l'axe asservi / la broche n'est pas autorisé dans l'état actuel du couplage générique.
Exemple : CPOF=X G0 X100 n'est pas autorisé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
Programmer le déplacement de l'axe asservi ou de la broche avec CPFPOS pour CPON ou CPOF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16680 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %4 Instruction %3 programmée plusieurs fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Instruction CP
%4 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'instruction indiquée a été programmée plusieurs fois dans le bloc pour le même axe asservi ou la même broche d'un couplage générique.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16681 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche asservi(e) %3 CPFPOS n'est pas autorisé (cause %4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = raison

Description: Dans l'état actuel, il ne faut pas indiquer CPFPOS pour un axe ou une broche asservis dans un couplage générique. Les causes possibles :
- Cause 1 : Le couplage n'est pas désactivé complètement, il reste au moins encore un axe pilote ou une broche pilote actifs dans le couplage.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Les remèdes correspondants aux causes d'erreur indiqués sont les suivants :
- Cause 1 : Avant d'indiquer CPFPOS, attendre que le couplage soit entièrement réalisé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16682 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Instructions %4 impossibles ensemble

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Instruction CP

Description: La présence dans un même bloc des instructions indiquées est illicite pour l'axe asservi ou la broche d'un couplage générique.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16684 [Canal %1:] Bloc %2 Ase asservi/Broche %3 Instructions %4 impossibles séparément

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Instructions CP

Description: Les instructions indiquées sont autorisées pour l'axe asservi ou la broche d'un couplage générique uniquement si elles figurent ensemble dans un même bloc.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16685 [Canal %1:] Bloc %2 Ase asservi/Broche %3 Instructions %4 impossibles séparément

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Instructions CP

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Les instructions indiquées sont autorisées pour l'axe asservi ou la broche d'un couplage générique uniquement si elles figurent ensemble dans un même bloc.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16686 [Canal %1:] Bloc %2 Ase asservi/Broche %3 Type de couplage/Instruction %4 illicite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Instructions CP

Description: L'instruction est illicite pour le type de couplage générique indiqué.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16687 [Canal %1:] Bloc %2 Ase asservi/Broche %3 Type de couplage/Instruction %4 illicite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Instructions CP

Description: L'instruction est illicite pour le type de couplage générique indiqué.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16688 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Type de couplage %4 Dépassement du nombre maximum de valeurs pilotes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Type de couplage

Description: Le nombre maximal admis de valeurs pilotes a été dépassé pour le type de couplage générique indiqué.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce, réduire le nombre de valeurs pilotes ou utiliser un autre type de couplage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16689 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Type de couplage %4 Dépassement du nombre maximum de valeurs pilotes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Type de couplage

Description: Le nombre maximal admis de valeurs pilotes a été dépassé pour le type de couplage générique indiqué.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce, réduire le nombre de valeurs pilotes ou utiliser un autre type de couplage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16690 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Impossible de changer le système référentiel %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Système référentiel

Description: Une tentative de changement de système référentiel a été faite alors que le couplage générique est activé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
Désactiver le couplage puis le réactiver avec le système référentiel désiré.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16691 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Impossible de changer le système référentiel %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Système référentiel

Description: Une tentative de changement de système référentiel a été faite alors que le couplage générique est activé.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
Désactiver le couplage puis le réactiver avec le système référentiel désiré.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16692 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Dépassement du nombre maximum de couplages dans le bloc (%4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Nombre maxi de couplages

Description: Le nombre maximum de couplages génériques a été dépassé dans le bloc.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Modifier le programme pièce.
Réduire le nombre de couplages génériques programmés dans le bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16694 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Etat/Instruction %4 illicites

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Etat, instruction

Description: L'instruction donnée est illicite dans l'état actuel du couplage générique.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16695 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Etat/Instruction %4 illicites

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = Etat, instruction

Description: L'instruction donnée est illicite dans l'état actuel du couplage générique.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16696 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Couplage non défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Une instruction est donnée pour un couplage qui n'a pas été défini.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
Faire figurer la définition du couplage ou son activation avant l'instruction.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16697 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Couplage non défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Une instruction est donnée pour un couplage qui n'a pas été défini.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
Faire figurer la définition du couplage ou son activation avant l'instruction.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16698 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Axe pilote/Broche %4 non définis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Une instruction est donnée pour un axe pilote ou une broche qui n'ont pas été définis dans le couplage .

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
Faire figurer la définition de l'axe pilote/broche ou son activation avant l'instruction.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16699 [Canal %1:] Bloc %2 Axe asservi/Broche %3 Axe pilote/Broche %4 non définis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Une instruction est donnée pour un axe pilote ou une broche qui n'ont pas été définis dans le couplage .

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.
Faire figurer la définition de l'axe pilote/broche ou son activation avant l'instruction.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16700 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Type d'avance erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Dans une fonction de filetage, l'avance a été programmée dans une unité interdite.
1. G33 (filetage à pas constant) et l'avance n'ont pas été programmés avec G94 ou G95.
2. G33 (filetage à pas constant) est activé (automaintenu) et G63 est programmé en plus dans un bloc suivant (situation conflictuelle ! (G63 se trouve dans le deuxième groupe G tandis que G33, G331 et G332 se trouvent dans le premier groupe G).
3. G331 ou G332 (taraudage sans porte-taraud compensateur) et l'avance n'ont pas été programmés avec G94.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser uniquement le type d'avance G94 ou G95 dans les fonctions de filetage.
Après G33 et avant G63, annuler la fonction de filetage avec G01.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16710 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Broche maître non programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une fonction de broche pilote (G33, G331, G95, G96) a été programmée, mais il manque la vitesse ou le sens de rotation.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Compléter la valeur S ou le sens de rotation de la broche maître dans le bloc visualisé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16715 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Broche pas à l'arrêt

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche

Description: Pour la fonction utilisée (G74, accostage du point de référence), la broche doit être à l'arrêt.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Dans le programme pièce, programmer M5 ou SPOS/SPOSA avant le bloc erroné.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16720 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Pas de vis est nul

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Dans un bloc de filetage contenant G33 (filetage à pas constant) ou G331 (taraudage sans porte-taraud compensateur), aucun pas n'a été programmé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le pas de vis est à programmer pour l'axe géométrique indiqué sous le paramètre d'interpolation correspondant.
X -> I
Y -> J
Z -> K

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16730 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Mauvais paramètres

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour G33 (filetage à pas constant), le paramètre de filetage n'a pas été affecté à l'axe qui détermine la vitesse.
Dans le cas de filetages sur corps cylindriques et de filetages plans, le pas de vis est programmé sous le paramètre d'interpolation correspondant à l'axe géométrique indiqué.
X -> I
Y -> J
Z -> K
Dans le cas de filetages sur corps coniques, l'adresse I, J, K se rapporte à l'axe qui parcourt la plus grande distance (longueur du filetage). Cependant, un 2e pas pour l'autre axe n'est pas précisé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Assigner les paramètres du pas à l'axe qui détermine la vitesse.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16740 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun axe géométrique programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le cas d'un filetage (G33) ou d'un taraudage sans porte-taraud compensateur (G331, G332), aucun axe géométrique n'a été programmé. L'axe géométrique est toutefois indispensable lorsqu'un paramètre d'interpolation a été indiqué.
Exemple :
N100 G33 Z400 K2 ; pas de vis 2 mm, fin du filetage Z=400 mm
N200 SPOS=0 ; amener la broche en mode axe
N201 G90 G331 Z-50 K-2 ; taraudage à Z=-50, marche à gauche
N202 G332 Z5 ; retrait, inversion automatique du sens
N203 S500 M03 ; broche de nouveau en mode broche

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer l'axe géométrique et le paramètre d'interpolation correspondant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16746 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Le rapport de transmission %4 n'est pas paramétré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche
%4 = Rapport de transmission

Description: Le 1er jeu de paramètres de rapports de transmission est actif. Le rapport de tranmission demandé n'est pas paramétré dans le 1er jeu de paramètres. Le nombre des rapports de transmission paramétrés est configuré dans le PM35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Exemples de causes pouvant être à l'origine de l'alarme avec 3 rapports de transmission paramétrés (PM 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3):
* ... programmation de M44 ou de M45 pour la broche concernée
* ... programmation de M70 alors que le PM35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE est supérieur à 3.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce : les seuls rapports de transmission admis sont ceux qui ont été configurés conformément au PM35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Limiter la configuration de M70 (PM 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) au PM35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16747 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Le rapport de transmission engagé %4 pour le taraudage n'est pas paramétré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche
%4 = Rapport de transmission

Description: G331 active le second jeu de paramètres des rapports de transmission pour le taraudage.
Le rapport de transmission actuel n'est pas paramétré dans le second jeu de paramètres. Le nombre des rapports de transmission paramétrés figure dans le PM35092 $MA_NUM_GEAR_STEPS2. Il est impossible de faire figurer un changement de rapport de transmission dans les blocs de déplacement. Le rapport de transmission adapté à la vitesse doit être engagé avant le bloc de déplacement.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Marche à suivre pour que le rapport de transmission approprié soit engagé automatiquement avant l'usinage du filetage :
* Programmer la vitesse de rotation de broche (S) dans un propre bloc G331 sans déplacement d'axe avant l'usinage du filetage (par ex. G331 S1000)
* Activer M40 pour la broche.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16748 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Le rapport de transmission %4 est attendu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche
%4 = Rapport de transmission

Description: G331 active le second jeu de paramètres des rapports de transmission pour le taraudage.
Dans le bloc de déplacement actuel, la vitesse de rotation programmée (S) de la broche maître ne se situe pas dans la plage de vitesse du rapport de transmission activé.
Il est impossible d'effectuer un changement du rapport de transmission dans des blocs de déplacement. Le rapport de transmission adapté à la vitesse doit être engagé avant le bloc de déplacement.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Marche à suivre pour que le rapport de transmission approprié soit engagé automatiquement avant l'usinage du filetage :
* Programmer la vitesse de rotation de broche (S) dans un propre bloc G331 sans déplacement d'axe avant l'usinage du filetage (par ex. G331 S1000)
* Activer M40 pour la broche.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16750 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 SPCON non programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour la fonction programmée (axe rotatif, axe de positionnement), la broche doit se trouver en asservissement de position.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer l'asservissement de position de la broche avec SPCON dans le bloc précédent.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16751 [Canal %1:] Bloc %2 Broche/Axe %3 SPCOF inexécutable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour la fonction programmée, la broche doit se trouver en mode de régulation. En mode Positionnement ou en mode Axe, la boucle de régulation de position ne doit pas être désélectionnée

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Dans le bloc précédent, faire passer la broche en mode de régulation. Ceci peut se faire par le biais de M3, M4 ou M5 pour la broche en question.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16755 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun arrêt nécessaire

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Il n'est pas requis d'arrêt pour la fonction programmée. Un arrêt n'est nécessaire suite à un SPOSA ou après M5 que pour le cas où le bloc suivant doit être enclenché seulement après l'arrêt de la broche.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Ne pas écrire l'instruction.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16757 [Canal %1:] Bloc %2 La broche asservie %3 est déjà broche/axe pilote dans un autre couplage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la broche asservie

Description: Un couplage, pour lequel la broche/l'axe asservi est déjà actif en tant que broche/axe pilote dans un autre couplage, a été activé. Les couplages concaténés ne sont pas possibles.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier, dans le programme pièce, si la broche/l'axe asservi est déjà actif en tant que broche/axe pilote dans un autre couplage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16758 [Canal %1:] Bloc %2 La broche pilote %3 est déjà broche/axe asservi dans un autre couplage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la broche pilote

Description: Un couplage, pour lequel la broche/l'axe pilote est déjà actif en tant que broche/axe asservi dans un autre couplage, a été activé. Les couplages concaténés ne sont pas possibles.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier, dans le programme pièce, si la broche/l'axe pilote est déjà actif en tant que broche/axe asservi dans un autre couplage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16760 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Valeur S manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour le taraudage sans porte-taraud compensateur (G331 ou G332), il manque la vitesse de rotation de la broche.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la vitesse de rotation de la broche sous l'adresse S en [tr/min] (malgré le mode Axe) ; le sens de rotation est défini par le signe du pas de la vis de transmission.
- Pas de vis positif : sens de rotation comme M03
- Pas de vis négatif : sens de rotation comme M04 N2.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16761 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/Broche %3 non programmé dans le canal

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Erreur de programmation : L'axe/la broche ne peut momentanément pas être programmé. L'alarme peut se produire si l'axe/la broche est utilisé par un autre canal ou par l'AP.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Utiliser "GET()".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16762 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Fonction filetage active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche

Description: Erreur de programmation : La fonction broche ne peut momentanément pas être exécutée. L'alarme se produit quand la broche (broche maître) est combinée à des axes dans une interpolation.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce. Désélectionner le filetage ou le taraudage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16763 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Vitesse de rotation programmée est inadmissible (nulle ou négative)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Une vitesse de rotation (valeur S) a été programmée avec une valeur nulle ou négative.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: La vitesse de rotation programmée (valeur S) doit être positive. Selon le cas, la valeur zéro peut être acceptée (p. ex. G25 S0).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16770 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Aucun système de mesure disponible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: On a programmé une fonction de broche parmi les suivantes, qui nécessite un asservissement de position :
SPCON,
SPOS, SPOSA,
COUPON,
G331/G332.
La présence d'un système de mesure est la condition minimale exigée pour l'asservissement de position.
Aucun système de mesure n'a été configuré dans le PM30200 $MA_NUM_ENCS de la broche programmée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Installer un système de mesure.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16771 [Canal %1:] Bloc %3 Axe asservi %2 Mouvement forcé pas validé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour l'axe indiqué, il ne peut y avoir aucune synchronisation du réducteur, aucun mouvement forcé car ils n'ont pas été validés au niveau de l'interface VDI.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Mettre à 1 le signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX26.4 (Libération forçage axe asservi).

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

16772 [Canal %1:] Bloc %2 L'axe %3 est un axe asservi, le couplage s'ouvre

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Axe, broche

Description: >L'axe est activé comme axe asservi dans un couplage. Le couplage est ouvert dans le mode REF.
L'alarme peut être inhibée avec le PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit29 = 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le couplage se referme en quittant le mode REF.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

16773 [Canal %1:] Axe %2 est un axe asservi. Les blocages d'axe/broche des axes pilotes %3 et %4 sont différents

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Axe, broche
%3 = Axe, broche
%4 = Axe, broche

Description: L'axe est actif en tant qu'axe asservi dans un couplage. Les axes pilotes
ont des états différents en ce qui concerne le verrouillage d'axe / de broche.
L'alarme peut être inhibée avec le paramètre machine PM 11415
$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2,
bit 0 =1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Mettre tous les axes pilotes dans le même état de verrouillage d'axe/broche

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

16774 [Canal %1:] La synchronisation a été interrompue pour l'axe asservi/broche %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La synchronisation (EGONSYN, EGONSYNE ou COUP) a été interrompue pour l'axe indiqué.
L'interruption de la synchronisation a différentes raisons.
- RESET
- Fin de programme
- Axe basculant dans le mode de fonctionnement en poursuite
- Arrêt rapide suite à un défaut

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Si l'interruption de la synchronisation est tolérable, voire souhaitable, l'alarme peut être inhibée avec le PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit31 = 1.
Uniquement dans le cas d'un réducteur électronique EG:
S'il ne doit pas être possible d'interrompre la synchronisation, cela peut se faire par l'indication du critère de changement de bloc FINE dans EGONSYN ou EGONSYNE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16776 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe %3 pour axe %4 n'existe pas

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe
%4 = nom d'axe, numéro de broche

Description: On a tenté de coupler l'axe %4 avec la table de courbe numéro %3, or il n'existe aucune table de courbe portant ce numéro.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce de façon à ce que la table de courbe requise soit présente au moment où le couplage axial devra être activé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16777 [Canal %1:] Bloc %2 Couplage : axe asservi %3 indisponible pour axe pilote %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un couplage a été activé pour lequel l'axe/la broche asservi n'est actuellement pas disponible. Causes possibles :
- L'axe/la broche est actif dans l'autre canal.
- L'axe/la broche a été utilisé par l'AP et n'a pas encore été libéré.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Amener la broche/l'axe pilote dans le canal correspondant par le biais d'une permutation de broche/d'axe ou faire libérer la broche/l'axe par l'AP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16778 [Canal %1:] Bloc %2 Couplage : couplage en boucle pour axe asservi %3 et axe pilote %4 inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un couplage a été activé qui, compte tenu d'autres couplages, conduit à un couplage en boucle. Ce dernier ne permet pas un calcul univoque.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Configurer le couplage en conséquence dans les PM ou corriger le programme pièce (PM 21300 $MC_COUPLE_AXIS_1).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16779 [Canal %1:] Bloc %2 Couplage : trop de couplages pour axe %3, voir axe pilote %4 actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = nom d'axe, numéro de broche

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le nombre d'axes/de broches pilotes défini pour l'axe/la broche indiqué excède le maximum autorisé. Comme dernier paramètre, on a un axe pilote/un objet à valeur pilote auquel est déjà couplé l'axe/la broche dont il est question.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16780 [Canal %1:] Bloc %2 Broche/axe asservi manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'axe/la broche asservi ne figure pas dans le programme pièce.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16781 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche pilote manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'axe/la broche pilote n'a pas été programmé dans le programme pièce.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16782 [Canal %1:] Bloc %2 Broche/axe asservi %3 indisponible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un couplage a été activé pour lequel l'axe/la broche asservi n'est actuellement pas disponible. Causes possibles :
- L'axe/la broche est actif dans l'autre canal.
- L'axe/la broche a été utilisé par l'AP et n'a pas encore été libéré.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Amener la broche/l'axe pilote dans le canal correspondant par le biais d'une permutation de broche/d'axe ou faire libérer la broche/l'axe par l'AP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16783 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/Broche pilote %3 indisponible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un couplage a été activé pour lequel la broche/l'axe pilote est actuellement indisponible. Causes possibles :
- Un couplage par valeur de consigne a été sélectionné et l'axe/la broche est actif dans l'autre canal.
- L'axe/la broche a été utilisé par l'AP et n'a pas encore été libéré.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Amener la broche/l'axe pilote dans le canal correspondant par le biais d'une permutation de broche/d'axe ou faire libérer la broche/l'axe par l'AP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16785 [Canal %1:] Bloc %2 Broches/axes %3 identiques

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un couplage a été activé pour lequel la broche/l'axe asservi est identique à la broche/l'axe pilote.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Configurer le couplage conformément au PM 21300 $MC_COUPLE_AXIS_1
- ou corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16786 [Canal %1:] Bloc %2 Il existe déjà un couplage avec la broche pilote %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche pilote

Description: Il est envisagé d'activer un couplage dont la broche asservie est déjà impliquée dans un autre couplage activé, avec une autre broche pilote. Or, la fonction broche synchrone admet une seule broche pilote. La broche pilote déjà activée est indiquée dans le dernier paramètre d'alarme.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Avant d'activer le nouveau couplage, désactiver le couplage existant. Si plusieurs broches / axes pilotes sont nécessaires, il faut utiliser la fonction ELG (réducteur électronique).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16787 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètres de couplage non modifiables

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le couplage indiqué est protégé en écriture. En conséquence, les paramètres du couplage ne peuvent pas être modifiés.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Supprimer la protection en écriture (voir PM 21340 $MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1)
- ou corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16788 [Canal %1:] Bloc %2 Couplage en boucle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un couplage a été activé qui, compte tenu d'autres couplages, conduit à un couplage en boucle. Ce dernier ne permet pas un calcul univoque.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Configurer le couplage conformément au PM 21300 $MC_COUPLE_AXIS_1
- ou corriger le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16789 [Canal %1:] Bloc %2 Couplage multiple

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un couplage a été activé pour lequel les axes/les broches sont déjà occupés par un autre couplage. Les couplages parallèles ne peuvent être traités.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier dans le programme pièce s'il existe déjà un autre couplage pour les axes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16790 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre est nul ou manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un couplage a été activé dans lequel un paramètre significatif a été indiqué comme étant nul ou n'a pas été écrit (p. ex. un dénominateur dans un rapport de transmission, aucun axe asservi).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Configurer le couplage conformément au PM 42300 $SC_COUPLE_RATIO_1
- ou corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16791 [Canal %1:] Bloc %2 Paramètre sans signification

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un couplage a été activé dans lequel un paramètre sans signification a été écrit (p. ex. paramètre pour la boîte électronique) .

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16792 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de couplages pour axe/broche %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le nombre d'axes/de broches pilotes défini pour l'axe/la broche indiqué excède le maximum autorisé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16793 [Canal %1:] Bloc %2 Pas de changement de transformation du fait du couplage de l'axe %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'axe indiqué est un axe asservi dans un groupe de transformation. Lorsque le couplage est activé, la transformation ne peut pas être modifiée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce. Désactiver le ou les couplages avant de changer ou non de transformation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16794 [Canal %1:] Bloc %2 Pas d'accostage du point de référence du fait du couplage de l'axe/de la broche %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe indiqué est un axe asservi (Gantry) et ne peut donc pas accoster le point de référence.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce. Désactiver le ou les couplages de cet axe avant l'accostage du point de référence ou ne pas accoster le point de référence. Un axe asservi Gantry ne peut pas se référencer sur lui-même.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16795 [Canal %1:] Bloc %2 Chaîne de caractères non interprétable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un couplage a été activé dans lequel une chaîne de caractères non interprétable a été écrite (p. ex. comportement lors d'un changement de bloc).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16796 [Canal %1:] Bloc %2 Couplage non défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un couplage doit être activé dont les paramètres n'ont été ni programmés, ni configurés.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le programme pièce ou le PM ; programmer le couplage avec COUPDEF ou le configurer avec PM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16797 [Canal %1:] Bloc %2 Le couplage est actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une opération est à exécuter pendant laquelle aucun couplage ne doit être actif, par exemple COUPDEL ou TANGDEL ne peuvent pas s'appliquer à des couplages actifs.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce, désactiver le couplage avec COUPOF ou TANGOF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16798 [Canal %1:] Bloc %2 Rotation conteneur d'axes inadmissible car axe %3 est un axe asservi

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe/la broche programmé est activé dans un couplage en tant qu'axe/broche asservi. Lorsque le couplage est activé, la rotation du conteneur d'axes ne peut pas se faire.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce. Désactiver le(s) couplage(s) pour cet(te) axe/broche avant la rotation du conteneur d'axes ou bien exécuter la rotation du conteneur d'axes à un moment ultérieur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16799 [Canal %1:] Bloc %2 Rotation conteneur d'axes inadmissible car axe %3 est un axe pilote

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe/la broche programmé est activé dans un couplage en tant qu'axe/broche pilote. Lorsque le couplage est activé, la rotation du conteneur d'axes ne peut pas se faire.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce. Désactiver le(s) couplage(s) pour cet(te) axe/broche avant la rotation du conteneur d'axes ou bien exécuter la rotation du conteneur d'axes à un moment ultérieur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16800 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction de déplacement DC/CDC pour axe %3 inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le mot-clé DC (Direct Coordinate) ne peut s'employer que pour des axes rotatifs. Il provoque l'accostage de la position absolue programmée selon le trajet le plus court.
Exemple :
N100 C=DC(315)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Dans le bloc CN visualisé, remplacer le mot-clé DC par l'indication AC (Absolute Coordinate).
Si l'alarme est due à une mauvaise définition de l'axe, l'axe peut être déclaré axe rotatif à l'aide du paramètre machine spécifique à l'axe PM 30300 $MA_IS_ROT_AX.
Paramètres machine correspondants :
PM 30310 $MA_ROT_IS_MODULO
PM 30320 $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16810 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction de déplacement ACP pour axe %3 inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le mot-clé ACP (Absolute Coordinate Positive) n'est autorisé que pour des axes modulo. Il provoque l'accostage de la position absolue programmée dans le sens indiqué.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Dans le bloc CN visualisé, remplacer le mot-clé ACP par l'indication AC (Absolute Coordinate).
Si l'alarme est due à une mauvaise définition de l'axe, l'axe peut être déclaré axe rotatif avec conversion modulo au moyen des paramètres machine spécifiques aux axes, PM 30300 $MA_IS_ROT_AX et PM 30310 $MA_ROT_IS_MODULO.
Paramètre machine correspondant :
PM 30320 $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16820 [Canal %1:] Bloc %2 Instruction de déplacement ACN pour axe %3 inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le mot-clé ACN (Absolute Coordinate Negative) n'est autorisé que pour les axes modulo. Il provoque l'accostage de la position absolue programmée dans le sens indiqué.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Dans le bloc CN visualisé, remplacer le mot-clé ACN par l'indication AC (Absolute Coordinate).
Si l'alarme est due à une mauvaise définition de l'axe, l'axe peut être déclaré axe rotatif avec conversion modulo au moyen des paramètres machine spécifiques aux axes, PM 30300 $MA_IS_ROT_AX et PM 30310 $MA_ROT_IS_MODULO.
Paramètre machine correspondant :
PM 30320 $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16830 [Canal %1:] Bloc %2 Position erronée programmée pour axe/broche %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour un axe modulo, une position a été programmée en dehors de la plage 0 - 359,999.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la position dans la plage de 0 à 359,999.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16903 [Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> inadmissible dans l'état courant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'action concernée ne peut pas être traitée actuellement. Ceci peut intervenir par ex. pendant l'introduction des paramètres machine.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre que l'autre opération soit terminée ou y mettre fin avec Reset et répéter la manipulation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16904 [Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> inadmissible dans l'état courant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Le traitement (programme, recherche de bloc, point de référence ...) ne peut pas être lancé ou ne peut pas être poursuivi dans l'état actuel.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'état du programme et celui du canal.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16905 [Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Le traitement ne peut pas être lancé ou ne peut pas être poursuivi. Un démarrage est accepté seulement si une fonction NCK peut être lancée.
Exemple : Dans le mode manuel JOG un démarrage est accepté si par ex. le générateur de fonction est actif ou si un mouvement JOG a été arrêté auparavant avec la touche Arrêt.

Réaction: Réaction d'alarme en mode automatique.

Remède: Vérifier l'état du programme et celui du canal.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16906 [Canal %1:] Influence sur le prog. abandon de l'action %2<ALNX> du fait d'une alarme

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'action a été interrompue du fait d'une alarme.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Elimination de l'erreur et acquittement de l'alarme. Relancer ensuite l'opération.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16907 [Canal %1:] Action %2<ALNX> possible uniquement à l'état Programme arrêté

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'exécution de l'action est uniquement autorisée à l'état Arrêt.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'état du programme et celui du canal.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16908 [Canal %1:] Action %2<ALNX> possible uniquement à l'état Reset ou à la fin d'un bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'action est uniquement autorisée à l'état Reset ou à la fin d'un bloc.
En mode JOG, lors du passage dans un autre mode, aucun axe déplacé comme axe géométrique dans le système de coordonnées tourné ne doit être activé comme axe API ou axe de commande (lancé par une action synchrone statique). Autrement dit, ces axes doivent revenir à l'état "neutre".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'état du programme et celui du canal.
Dans le mode JOG, vérifier si les axes sont des axes API ou des axes de commande.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16909 [Canal %1:] Action %2<ALNX> inadmissible dans mode de fonctionnement courant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Un autre mode de fonctionnement doit être activé pour la fonction choisie.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la manipulation et le mode de fonctionnement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16911 [Canal %1:] Changement de mode de fonctionnement inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le passage du mode écrasement en mémoire dans un autre mode n'est pas permis.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Dès que l'écrasement en mémoire est terminé, on peut de nouveau passer à un autre mode de fonctionnement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16912 [Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> possible uniquement à l'état Reset

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'exécution de l'action est uniquement autorisée à l'état Reset.
Exemple : Une sélection de programme par HMI ou communication des canaux (INIT), ne peut être effectuée qu'à l'état Reset.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Faire un Reset ou attendre la fin de l'opération en cours.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16913 [GMFC %1:] [Canal %2:] Changement de mode de fonctionnement : action %3<ALNX> inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro du GMFC
%3 = numéro d'action/nom d'action

Description: Le passage dans le mode de fonctionnement souhaité n'est pas autorisé. La commutation n'est possible qu'à l'état "Reset".
Exemple :
Le programme a été suspendu dans le mode de fonctionnement AUTO par un Arrêt CN. Un changement de mode de fonctionnement s'effectue pour passer en mode JOG (programme à l'état suspendu). A partir de ce mode de fonctionnement, on peut passer uniquement en mode AUTO, mais pas du tout en mode MDA !

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Actionner la touche Reset et revenir au début de l'exécution du programme, ou bien actionner le mode de fonctionnement dans lequel se trouvait le programme auparavant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16914 [GMFC %1:] [Canal %2:] Changement de mode de fonctionnement : action %3<ALNX> inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro du GMFC
%3 = numéro d'action/nom d'action

Description: Changement incorrect du mode de fonctionnement, par ex. : Auto -> MDAREF.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la manipulation et le mode de fonctionnement sélectionné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16915 [Canal %1:] Action %2<ALNX> inadmissible dans le bloc courant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Si l'on interrompt des blocs de déplacement avec des sous-programmes asynchrones ASUP, il faut permettre au programme interrompu de poursuivre après l'exécution des sous-programmes ASUP (réorganisation du traitement des blocs).
Le second paramètre décrit l'action envisagée devant entraîner l'interruption du traitement des blocs.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Poursuivre le programme jusqu'à un bloc CN réorganisable ou bien modifier le programme pièce en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16916 [Canal %1:] Repositionnement : action %2<ALNX> inadmissible dans l'état courant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Le repositionnement du traitement des blocs est impossible momentanément. Un changement de mode de fonctionnement ne peut pas avoir lieu.
Le second paramètre décrit l'action qui devait entraîner le repositionnement.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Poursuivre le programme jusqu'à un bloc CN repositionnable ou bien modifier le programme pièce en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16918 [Canal %1:] Pour l'action %2<ALNX>, tous les canaux doivent être à l'état Reset

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Pour permettre l'exécution de l'action envisagée, tous les canaux doivent être en fonction initialisée ! (par ex. : pour le chargement des paramètres machine)

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre que les canaux sortent de leur état courant ou bien actionner la touche Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16919 [Canal %1:] Action %2<ALNX> inadmissible si alarme présente

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'action ne peut pas être exécutée en raison d'une alarme ou bien le canal présente un défaut.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Actionnement de la touche Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16920 [Canal %1:] Action %2<ALNX> est déjà active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Une action identique est encore en cours d'exécution.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre que l'opération précédente soit terminée avant de répéter la manipulation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16921 [GMFC %2:] [Canal %1:] Paramètre machine : affectation canal/GMFC inadmissible ou en double

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro du GMFC

Description: Au démarrage, une affectation canal/GMFC non admise a été constatée.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le PM10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16922 [Canal %1:] Sous-programmes : action %2<ALNX>, nombre maximal de niveaux d'imbrication dépassé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Le traitement en cours peut être interrompu par différentes actions. Suivant l'action, ce sont des sous-programmes ASUP qui sont activés. Ces sous-programmes ASUP peuvent être interrompus de la même façon que le programme utilisateur. Pour des raisons de capacité de mémoire, on limite le nombre de niveaux d'imbrication des sous-programmes ASUP.
Exemple : Une interruption suspend l'exécution du programme en cours. Des interruptions de priorité supérieure interrompent le traitement des sous-programmes ASUP activés précédemment.
Les actions peuvent être les suivantes : DryRunOn/Off, décodage bloc par bloc activé, effacement de la distance restant à parcourir, interruptions.....

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Ne pas déclencher l'événement sur ce bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16923 [Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> inadmissible dans l'état courant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'opération en cours ne peut pas être interrompue, car un processus de prétraitement des blocs est activé.
C'est le cas par ex. pour le chargement de paramètres machine et pour la recherche de blocs jusqu'à leur achèvement.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Interruption avec RESET !

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16924 [Canal %1:] Attention : le test programme modifie les données de gestion d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le test du programme modifie les données de gestion d'outil. Les données ne peuvent pas être automatiquement restaurées après la fin du test.
L'opérateur est appelé par ce message d'erreur à faire une sauvegarde des données et à les recharger après le test.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Sauvegarder les données d'outil sur HMI et les recharger après "ProgtestOff".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16925 [Canal %1:] Influence sur le prog. action %2<ALNX> inadmissible dans l'état courant, action %3<ALNX> active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action
%3 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'action a été refusée car un changement de mode ou un changement sous-mode (basculement vers Auto, MDA, Jog, écrasement en mémoire, numérisation, ...) est en cours.
Exemple : Le message d'alarme intervient quand la touche Départ a été pressée pendant un changement de mode ou de sous-mode de fonctionnement, par ex. basculement de Auto vers MDA, avant que le NCK ait confirmé la sélection du mode de fonctionnement.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Répéter l'action.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16926 [Canal %1:] Coordination de canaux : action %2 dans bloc %3 inadmissible, marque %4 déjà positionnée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = action
%3 = numéro de bloc
%4 = numéro de marque

Description: L'action a été refusée car la marque à positionner est déjà positionnée. Vérifier le programme.
Exemple :
SETM(1) ; CLEARM(1) ; la marque doit d'abord être supprimée.
SETM(1)

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Répéter l'action.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16927 [Canal %1:] Action %2<ALNX> inadmissible si traitement interruption actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'action ne doit pas être activée pendant le traitement d'une interruption (par ex. changement de mode).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Faire un Reset ou attendre la fin du traitement de l'interruption.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16928 [Canal %1:] Traitement d'interruption : Action %2<ALNX> impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Une interruption de programme a été activée sur un bloc non réorganisable.
Exemples des interruptions de programme possibles dans ce cas :
- Accostage d'une butée
- Signal de canal Vdi pour effacement du chemin restant
- Signal d'axe Vdi pour effacement du chemin restant
- Mesure
- Limite logicielle

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- Permutation d'axe
- Axe issu de l'état poursuite
- Désactivation de l'asservissement (servo disable)
- Changement de rapport lorsque le rapport réel est différent du rapport de consigne.

En ce qui concerne le bloc touché, il s'agit du :
- bloc principal de la recherche de bloc (sauf le dernier bloc principal)
- bloc actif lors de l'interruption de l'écrasement en mémoire.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Ne pas déclencher l'événement sur ce bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16930 [Canal %1:] Blocs précédent et actuel %2 doivent être séparés par un bloc exécutable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Les fonctions de langage WAITMC, SETM, CLEARM et MSG doivent se trouver dans des blocs CN propres pour des raisons de définition de langage. Pour éviter des discontinuités de vitesse, ces blocs sont ajoutés au bloc suivant de façon interne au NCK (pour MSG seulement en contournage). C'est pourquoi les blocs CN doivent toujours être séparés par un bloc exécutable (pas de bloc de calcul). Un bloc exécutable contient par exemple des mouvements, une fonction auxiliaire, un arrêt, un arrêt temporisé, etc.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer un bloc CN exécutable entre le bloc précédent et le bloc CN actuel.
Exemple :
N10 SETM.
N15 STOPRE ; bloc CN exécutable inséré.
N20 CLEARM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

16931 [Canal %1:] Sous-programmes : action %2<ALNX>, nombre maximal de niveaux d'imbrication dépassé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Le traitement en cours peut être interrompu par différentes actions. Suivant l'action, ce sont des sous-programmes ASUP qui sont activés. Ces sous-programmes ASUP peuvent être interrompus de la même façon que le programme utilisateur. Pour des raisons de capacité de mémoire, on limite le nombre de niveaux d'imbrication des sous-programmes ASUP.
Exemple : le bloc d'accostage d'un repositionnement ne doit pas être interrompu de façon répétée ; il convient d'attendre jusqu'à ce que son traitement soit terminé.
Les actions peuvent être les suivantes : changement de mode de fonctionnement, SlashOn/Off, écrasement en mémoire.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Provoquer un changement de bloc et répéter l'action.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16932 [Canal %1:] Conflit à l'activation des données utilisateurs type %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = type de données

Description: La fonction "Activer données utilisateur" (service _N_SETUDT) modifie un bloc de données (correction d'outil, décalage d'origine réglable ou frame de base) qui est pris en compte simultanément par des blocs du programme pièce qui sont en cours de préparation.
En cas de conflit, HMI revient à la valeur précédente.
Le paramètre %2 indique le bloc de données concerné :
1: correction d'outil active
2: frame de base
3: décalage d'origine actif

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les introductions faites sur HMI et le cas échéant, les répéter.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16933 [Canal %1:] Traitement d'interruption : Action %2<ALNX> non autorisée dans l'état actuel

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Si un arrêt passager au-delà des limites de blocs a été opéré à cause d'un événement de réorganisation, il est possible qu'un changement de bloc non réorganisable ait eu lieu. Dans cette situation, il est malheureusement nécessaire d'interrompre le traitement d'événement de réorganisation ! Des événements de réorganisation sont par exemple des interruptions de sous-programme, des effacements de chemin restant et des interruptions.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Le programme doit être interrompu par un Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16934 [Canal %1:] Traitement d'interruption : Action %2<ALNX> impossible à cause d'un arrêt

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Des événements de réorganisation sont par exemple des interruptions de sous-programme, des effacements de chemin restant, des interruptions, des échanges d'axe, des abandons de l'état de poursuite. Dans cette situation, deux événements de réorganisation se croisent. Le deuxième événement de réorganisation rencontre le premier bloc qui a été généré par l'événement précédent (p. ex. un échange d'axe sera forcé rapidement deux fois de suite). Un échange d'axe provoque une réorganisation dans les canaux, ceux non préparés se voient retirer un axe. A la situation décrite ci-dessus, c'est exactement ce bloc qui doit être stoppé afin que le tampon IPO ne puisse plus se remplir. Cela peut se faire par la touche Arrêt ou Arrêt tout, par une alarme avec la configuration ARRET D'INTERPRETEUR ou par un décodage bloc à bloc.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Le programme doit être interrompu par Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16935 [Canal %1:] Action %2<ALNX> impossible en raison d'une recherche de bloc en cours

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'action n'est pas autorisée car une recherche de bloc via le test de programme est actif. Recherche de bloc via test de programme : "service-PI _N_FINDBL avec paramètre de mode 5"
Lors de ce type de recherche, la fonction test de programme ou encore avance de marche d'essai ne doit pas être enclenchée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Activer l'action après le recherche de bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16936 [Canal %1:] Action %2<ALNX> impossible en raison de l'activation de l'avance de marche d'essai

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'action n'est pas autorisée car l'avance de marche d'essai est activée.
Exemple : La recherche de bloc via le test de programme (Service PI _N_FINDBL avec mode paramètre 5) ne doit pas être enclenchée lorsque l'avance de marche d'essai est activée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le programme doit être interrompu par un Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16937 [Canal %1:] Action %2<ALNX> impossible en raison du test programme

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'action n'est pas autorisée car le test programme est actif.
Exemple : La recherche de bloc via le test de programme (Service PI _N_FINDBL avec mode paramètre 5) ne doit pas être enclenchée lorsque le test programme est actif.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver le test programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16938 [Canal %1:] Action %2<ALNX> interrompue à cause d'un changement de rapport de boîte de vitesses actif

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Les événements Reorg sont entre autres : interruption de programme, effacement de distance restante à parcourir et interruption, permutation d'axe, abandon de l'état poursuite. Ces événements doivent attendre la fin d'un changement de rapport de boîte de vitesse. Le temps d'attente maximal est cependant écoulé.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Le programme doit être interrompu par Reset et éventuellement augmenter PM10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16939 [Canal %1:] Action %2<ALNX> refusée en raison d'un changement de rapport de boîte de vitesses actif

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Les événements de réorganisation possibles à l'état d'arrêt sont par ex. le changement de mode de fonctionnement, l'attente de la fin d'un changement de rapport de boîte. Le temps d'attente maximal est cependant écoulé.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Répéter l'action ou augmenter PM10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16940 [Canal %1:] Action %2<ALNX> attendre le changement de rapport de boîte

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Les événements Reorg doivent attendre la fin d'un changement de rapport de boîte. L'alarme est affichée durant le temps d'attente.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Affichage de message.

Remède: L'alarme est inhibée avec le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 1 == 0.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

16941 [Canal %1:] Action %2<ALNX> refusée, car aucun événement de programme n'a été exécuté

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Le réglage du PM20108 $MC_PROG_EVENT_MASK entraîne obligatoirement le déclenchement automatique d'un sous-programme en cas de RESET ou PowerOn. Les sous-programmes implicitement déclenchés sont généralement décrits comme "Appel de programme commandé par événement" ou "Evénement de programme".
En situation d'alarme, cet Asup ne pouvait pas encore être activé, l'action (en général le départ du programme pièce) doit donc être refusée.
Raisons pour lesquelles l'Asup n'a pas pu être déclenché :
1. L'Asup n'existe pas (/_N_CMA_DIR/_N_PROG_EVENT_SPF)
2. L'Asup doit uniquement démarrer en l'état référé (voir PM11602 $MN_ASUP_START_MASK)
3. READY manque (à cause de l'alarme)

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Charger le programme.
Vérifier PM11602 $MN_ASUP_START_MASK.
Acquitter l'alarme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16942 [Canal %1:] Instruction de départ programme Action %2<ALNX> impossible

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Actuellement l'alarme survient uniquement avec l'action SERUPRO. SERUPRO est l'abréviation de recherche de bloc via le test programme.
SERUPRO recherche maintenant la cible de recherche et a donc commuté ce canal dans le mode test de programme. L'instruction de programme DEPART dans K1 ferait démarrer un autre canal K2 en mode real, cela signifie que les axes démarreraient en mode real dans la procédure de recherche.
Si cette alarme est désactivée (voir help), l'utilisateur peut profiter du comportement décrit plus haut en activant le mode test de programme dans K2 via l'API, en attendant la fin naturelle de K2, en arrêtant K2 pour ensuite désactiver de nouveau le test de programme.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: L'alarme peut être désactivée avec PM10708 $MN_SERUPRO_MASK bit 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16943 [Canal %1:] Action %2<ALNX> impossible à cause d'un Asup

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'action dans le 2ème paramètre a été refusée car un Asup est actuellement actif.
Actuellement, cette alarme refuse uniquement la recherche de bloc intégrée. La recherche de bloc intégrée est activée lorsque la recherche est déclenchée dans l'état de programme arrêté. Autrement dit : une partie du programme a été exécutée et l'on "saute" avec la recherche de bloc la partie suivante du programme pour le reprendre ensuite.
L'événement n'est pas possible en cas d'arrêt dans un Asup ou si un Asup a été activé avant l'événement. Un Asup est activé lorsque l'événement de déclenchement survient, mais que l'Asup ne peut pas être démarré (par ex. l'Asup ne démarre pas à cause du blocage de lecture ou de la touche arrêt).
Le type de l'Asup déclenché, Asup utilisateur ou Asup système, ne joue aucun rôle. Les Asup utilisateur sont activés via FC-9 ou les entrées rapides.
Les événements suivants provoquent des Asup système :
- Changement de mode
- Overstore marche
- Interruption de niveau de sous-programme
- Enclenchement bloc par bloc type 2
- Application des paramètres machine
- Application des données utilisateur
- Changer les niveaux optionnels
- Dryrun marche/arrêt
- Test de programme arrêt
- Alarme de bloc de correction
- Codes d'édition dans Teach
- Décalages d'origine externes
- Permutation d'axe
- Effacement de distance restante à parcourir
- Mesure

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Répéter l'action après la fin de l'Asup.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16944 [Canal %1:] Action %2<ALNX> impossible à cause de blocs de recherche actifs

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: Le noyau CN traite actuellement soit les blocs d'action de la recherche de blocs, soit les mouvements de déplacement après la recherche de bloc. Dans cette situation, l'action (2ème paramètre de l'alarme) doit être refusée. Actuellement, cette alarme refuse uniquement la recherche de bloc intégrée. La recherche de bloc intégrée est activée lorsque la recherche est déclenchée dans l'état de programme arrêté. Autrement dit : une partie du programme a été exécutée et l'on "saute" avec la recherche de bloc la partie suivante du programme pour le reprendre ensuite.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Répéter l'action après le mouvement d'accostage de la recherche de bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16945 [Canal %1:] Action %2<ALNX> est retardée jusqu'en fin de bloc

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: L'action actuellement en cours (par ex Dry-Run On/Off, changement des niveaux optionnels...) devrait être immédiatement active, mais peut seulement prendre effet en fin de bloc en raison de l'usinage momentané d'un filetage. L'action sera déclenchée un peu plus tard.
Exemple : DryRun est déclenchée au milieu d'un filetage, le déplacement à haute vitesse commence ensuite avec le prochain bloc.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme peut être supprimée avec le PM 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 17==1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16946 [Canal %1:] Démarrage avec START non autorisé

Paramètres: %1 = identificateur canal

Description: Cette alarme est uniquement activée pour "Group-Serupro". "Group Serupro" est activé avecPM10708 $MN_SERUPRO_MASK Bit2 et permet le ré-empilement de groupes de canaux entiers lors de la recherche.
Le PM22622 $MC_DISABLE_PLC_START détermine quel canal est généralement démarré par l'automate programmable et quel canal peut uniquement être démarré par un autre canal via la commande de programme pièce START.
L'alarme survient lorsque le canal a été démarré par la commande de programme pièce START et que PM22622 $MC_DISABLE_PLC_START==FALSE était mis à 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter le PM 22622 $MC_DISABLE_PLC_START ou désactiver "Group-Serupro" (voir PM 10708 $MN_SERUPRO_MASK).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16947 [Canal %1:] Démarrage via PLC non autorisé

Paramètres: %1 = identificateur canal

Description: Cette alarme est uniquement activée avec "Group-Serupro". "Group Serupro" est activé avec le PM 10708 $MN_SERUPRO_MASK", bit 2, et permet le ré-empilement de groupes de canaux entiers lors de la recherche.
Le PM 22622 $MC_DISABLE_PLC_START détermine le canal qui est démarré d'une manière générale par l'AP et le canal qui ne peut être démarré que par un autre canal via la commande de programme pièce START.
L'alarme survient lorsque le canal a été démarré par l'AP et que le PM 22622 $MC_DISABLE_PLC_START==TRUE avait été mis à 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter le PM 22622 $MC_DISABLE_PLC_START ou désactiver "Group-Serupro" (voir PM 10708 $MN_SERUPRO_MASK).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16948 Canal %1 Canal dépendant %2 encore actif.

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = identificateur canal

Description: Cette alarme est uniquement activée pour "Group-Serupro". "Group Serupro" est activé avec PM10708 $MN_SERUPRO_MODE Bit2 et permet la reprise de groupes de canaux entiers lors de la recherche.
Un "canal dépendant" est un canal qui a été démarré indirectement par un canal courant. Le canal actuel a été démarré par automate programmable.
Ce canal d_o_i_t avoir été terminé (c.-à.d. doit avoir atteint M30), avant que le canal actuel ne soit terminé à son tour.
L'alarme survient lorsque le canal actuel se termine avant le canal dépendant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver "Group-Serupro" (Voir PM10708 $MN_SERUPRO_MASK) ou installer WAITE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16949 La correspondance entre les repères de canal %1 et de canal %2 n'est pas valide.

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = identificateur canal

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Ce canal définit un repère WAIT avec d'autres canaux qui n'ont pas de correspondance avec ce repère WAIT.
Le repère WAIT de ce canal n'a pas de pendant explicite dans l'autre canal, c.-à-d.que les canaux ne s'attendent pas mutuellement.
==========
Exemple :
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5) WAITM(99,5,7)
Les repères WAIT dans les canaux 3 et 5 s'attendent mutuellement, alors que le canal 7 n'attend que le canal 5. Ainsi, canal 7 peut déjà continuer lorsque 5 et 7 ont atteint le repère WAIT alors que le canal 3 se trouve encore loin du repère WAIT.
Par la suite, le canal 7 efface son repère WAIT. Si le repère WAIT 99 est de nouveau atteint, il n'est plus possible de déterminer le comportement des canaux avec précision.
==========

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer, dans chaque repère WAIT, tous les canaux avec lequels l'on souhaite synchroniser l'alarme, ou bien supprimer l'alarme avec PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 23.
==========
Exemple de solution - A :
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7)
==========
Exemple de solution - B :
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)
WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)
==========
Exemple de solution - C :
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16950 [Canal %1:] Recherche avec le bloc d'arrêt

Paramètres: %1 = identificateur canal

Description: Alarme d'information.
La recherche n'a pas été effectuée sur le bloc interrompu, mais s'arrête peu avant ce point. Ce bloc appelé "bloc d'arrêt" est généré par la commande du programme pièce IPTRLOCK ou défini implicitement par le PM 22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK. Le but est d'éviter que que la recherche se fasse dans une plage de programme critique (par ex. un taillage par fraise mère). L'alarme indique qu'au lieu de porter sur le bloc précédemment interrompu, la recherche concerne en fait un autre bloc.Ce comportement est voulu et l'alarme ne constitue qu'une notification.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: PM 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, PM 22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK et l'instruction de langage IPTRLOCK

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16951 [Canal %1:] Recherche dans une section protégée du programme

Paramètres: %1 = identificateur canal

Description: Avec les instructions de langage IPTRLOCK et IPTRUNLOCK, le programmeur des pièces peut identifier un segment protégé dans le programme pièce. Chaque recherche dans ce segment de programme est acquittée avec l'alarme 16951. En d'autres termes : Lorsque survient cette alarme, l'utilisateur a lancé une recherche (du type Serupro) et la destination de la recherche se trouve dans une zone protégée ! Il est également possible de définir implicitement une zone protégée à l'aide du PM22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Nota :
L'alarme ne peut être générée que si la simulation a été terminée pendant la recherche. L'alarme ne peut pas être émise immédiatement après le lancement de la recherche.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK PM22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK et l'instruction de langage IPTRLOCK

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16952 [Canal %1:] Instruction de départ de proramme impossible du fait de MDA

Paramètres: %1 = identificateur canal

Description: Le NCK exécute momentanément un sous-programme en mode MDA. Dans cette constellation, l'instruction "Départ" à l'adresse d'un autre canal n'est pas admise. Attention : lorsqu'un sous-programme est lancé depuis le mode JOG, le NCK peut rebasculer en interne dans le mode MDA s'il se trouvait auparavant en mode MDA et s'il n'était pas à l'état RESET. Remarque : sans cette alarme, ce serait toujours le tampon MDA de l'autre canal qui démarrerait.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Démarrer sous-programme en AUTO ou en AUTO -> JOG

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16953 [Canal %1:] Pour l'axe asservi %2, SERUPRO n'est pas autorisé, car l'axe pilote %3 n'est pas bloqué.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe asservi, numéro de broche asservie
%3 = Nom d'axe pilote, numéro de broche pilote

Description: Actuellement, l'alarme se manifeste uniquement en liaison avec l'action SERUPRO. SERUPRO est un acronyme signifiant une recherche par le biais d'un test du programme.
Lorsque le couplage est activé, SERUPRO est exécutable uniquement si le blocage des axes / broches est activé pour tous les axes/broches pilotes de l'axe/broche asservis

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Mettre à 1 le blocage de l'axe pilote

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16954 [Canal %1:] Bloc %2 Arrêt programmable interdit dans la partie temporisation à l'arrêt

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une instruction de programme conduisant à un arrêt a été utilisée dans une partie du programme (temporisation d'arrêt) délimitée par PM11550 DELAYFSTON et DELAYFSTOF. A cet endroit, à l'exception de G4, aucune instruction n'est admise qui conduirait à un arrêt même de courte durée. Une palge de temporisation d'arrêt peut aussi être définie avec $MN_STOP_MODE_MASK.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: PM11550 $MN_STOP_MODE_MASK et instruction de langage DELAYFSTON DELAYFSTOF

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

16955 [Canal %1:] L'arrêt dans la plage de temporisation d'arrêt est retardé

Paramètres: %1 = identificateur canal

Description: Un événement conduisant à un arrêt a été détecté dans une partie du programme (temporisation d'arrêt) qui est délimitée par DELAYFSTON et DELAYFSTOF. L'arrêt est temporisé et exécuté après DELAYFSTOP. Une temporisation d'arrêt peut aussi être définie par PM11550 $MN_STOP_MODE_MASK.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: PM11550 $MN_STOP_MODE_MASK et instruction de langage DELAYFSTON DELAYFSTOF

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

16956 [Canal %1:] Le programme %2 ne peut pas démarrer du fait du blocage global du démarrage

Paramètres: %1 = identificateur canal
%2 = chaîne de caractères (chemin avec noms de programme)

Description: Il est impossible de démarrer le programme sélectionné dans ce canal, car le "Blocage global du démarrage" a été mis à 1.
Remarque:
Le PI "_N_STRTLK" active "Blocage global du démarrage" et le PI "_N_STRTUL"
le désactive à nouveau.
L'alarme est activée par PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer le "blocage global du démarrage" et redémarrer

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16957 [Canal %1:] La section de temporisation d'arrêt est inhibée

Paramètres: %1 = identificateur canal

Description: La section du programme qui est délimitée par DELAYFSTON et DELAYFSTOF (temporisation de l'arrêt) n'a pas pu être activée. De ce fait, chaque arrêt agit instantanément, sans temporisation !
Cela se passe toujours lorsqu'un freinage se prolonge dans la section du programme dédiée à la temporisation d'arrêt, c.-à-d. lorsqu'un freinage débute avant la section du programme réservée à la temporisation d'arrêt, mais se termine dans cette section du programme.
Si on entre dans la section de temporisation d'arrêt avec une correction 0, la temporisation d'arrêt ne peut pas non plus être activée.
Un exemple : Un G4 devant la section de temporisation d'arrêt permet à l'utilisateur d'abaisser la correction à 0. Le bloc suivant dans la section de temporisation d'arrêt débute alors avec une correction 0 et la situation d'alarme décrite voit le jour.
PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 7, ne fait que déclencher cette alarme.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: PM11550 $MN_STOP_MODE_MASK et instruction de langage DELAYFSTON DELAYFSTOF

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

16959 [Canal %1:] Action %2<ALNX> interdite durant la simulation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: La fonction (2ème paramètre) ne doit pas être activée pendant une recherche en simulation.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre la fin de la recherche.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

16960 [Canal %1:] Action %2<ALNX> interdite durant EXECUTION PARTIE DE PROGRAMME

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: La fonction (2ème paramètre) ne doit pas être activée durant EXECUTER GROUPE FCT. PROGRAMME.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre la fin de l'exécution du groupe fonctionnel Programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16961 [Canal %1:] Action %2<ALNX> interdit pendant le contrôle de syntaxe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro d'action/nom d'action

Description: La fonction (2e paramètre) ne doit pas être activée pendant le contrôle de la syntaxe.
Nota : Le contrôle de syntaxe s'effectue avec les utilitaires PI suivants :
_N_CHKSEL _N_CHKRUN _N_CHKABO

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre la fin du contrôle de syntaxe ou
interrompre le contrôle de syntaxe avec Reset ou
interrompre le contrôle de syntaxe avec PI _N_CHKABO.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

16962 [Canal %1:] Réduction du temps de calcul du NCK, démarrage impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le temps de calcul à la disposition du NCK a été réduit, ce qui a pour effet de bloquer les démarrages. La capacité de calcul est insuffisante pour permettre l'exécution fluide du programme. La HMI peut avoir réduit le temps de calcul du NCK pour cause de simulation du programme pièce.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre la fin de la simulation ou appuyer sur RESET dans un canal quelconque.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17000 [Canal %1:] Bloc %2 Dépassement du nombre maximal de symboles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre maximal de symboles défini par le paramètre machine PM28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL a été dépassé.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Modifier les paramètres machine.
- Réduire le nombre des symboles (variables, sous-programmes, paramètres)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17001 [Canal %1:] Bloc %2 Il n'y a plus de mémoire pour données d'outil/de magasin

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le nombre désignant les tailles des données d'outil/des magasins est précisé dans la CN à l'aide de paramètres machine :
- Nombre d'outils + Nombre de blocs de données de rectification : PM 18082 $MN_MM_NUM_TOOL
- Nombre d'arêtes tranchantes : PM 18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
Les outils, les blocs de données de rectification, les arêtes tranchantes peuvent être utilisés indépendamment de la gestion des outils.
La mémoire destinée aux données suivantes n'est disponible que lorsque le bit correspondant dans le PM 18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK est mis à 1.
- Nombre de blocs de données de surveillance : PM 18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
- Nombre de magasins : PM 18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE
- Nombre d'emplacements dans le magasin : PM 18086 $MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
La taille suivante est définie par la configuration logicielle : nombre de blocs de données d'écartement des magasins : P2 autorise 32 blocs de données d'écartement de ce type.
Définition :
- 'Blocs de données de rectification' : pour un outil du type 400 à 499, des paramètres de rectification peuvent être définis. Un tel enregistrement occupe la même capacité supplémentaire de mémoire que celle prévue pour un tranchant.
- 'Blocs de données de surveillance' : chaque arête tranchante d'un outil peut être complétée par des données de surveillance.
- Si l'alarme survient lors de l'écriture de l'un des paramètres $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR, il convient de vérifier si les paramètres machine PM 18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / PM 18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE ont été réglés correctement.
Le PM 18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC définit le nombre admissible d'indications différentes Indice1 pour une valeur Indice2.
Le PM 18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE définit le nombre d'emplacements tampons différents pouvant être nommés dans Indice2.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Modifier les paramètres machine.
- Modifier le programme CN, c'est-à-dire réduire la taille remise en question.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17010 [Canal %1:] Bloc %2 Plus aucun emplacement mémoire disponible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de l'exécution/du transfert de fichiers de la mémoire de travail active, il a été constaté que l'emplacement mémoire ne suffit pas (p. ex. en présence de grands champs multidimensionnels ou lors de la création de mémoires de correcteurs d'outils).

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Réduire les champs ou réserver une plus grande place en mémoire pour les appels de sous-programmes, les corrections d'outils et les variables de l'utilisateur (paramètres machine MM_...).
Voir /FB/, S7 Configuration de la mémoire

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17018 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur erronée pour le paramètre %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom du paramètre

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une valeur erronée est affectée au paramètre indiqué.
Les seules valeurs admises pour le paramètre $P_WORKAREA_CS_COORD_SYSTEM sont les suivantes :
=1 pour SCP
=3 pour SC réglable

Réaction: Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Attribuer une autre valeur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17020 [Canal %1:] Bloc %2 Index 1 de tableau inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Généralités :
Un accès en lecture ou écriture à une variable de champ a été programmé avec un premier indice de champ invalide. Les indices de champ valides doivent se situer dans la taille de champ définie et dans les limites absolues (0 - 32 766).
Périphérie PROFIBUS :
L'indice de zone des E/S / slots qui a été utilisé pour l'écriture ou la lecture de données est invalide.
Causes :
1.: Indice de zone des E/S / slots >= nombre maximum de zones de E/S / slots disponibles.
2.: L'indice de zone des E/S / slots renvoie à une zone de E/S / slots qui n'est pas configurée.
3.: L'indice de zone des E/S / slots renvoie à une zone de E/S / slots qui n'a pas été validée pour une variable système.
A noter : Si l'alarme survient lors de l'écriture de l'un des paramètres $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR,
il convient de vérifier si le PM 18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC a été réglé correctement
Le PM 18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC définit le nombre de valeurs différentes de Indice1 qui peuvent être indiquées pour une valeur Indice2

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger l'indication des éléments de champ dans l'instruction d'accès selon la taille définie. Dans le cas de l'utilisation d'une SPL (logique de programmation sûre) dans Safety-Integrated, il est possible d'affecter d'autres restrictions à l'indice de champ par le biais d'une donnée optionnelle.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17030 [Canal %1:] Bloc %2 Index 2 de tableau inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Généralités :
Un accès à une variable de champ en lecture ou en écriture a été programmé avec un deuxième indice de champ non valable. Les indices de champ valides doivent se situer dans la taille de champ définie et dans les limites absolues (0 - 32 766).
Périphérie PROFIBUS :
Une tentative de lecture ou d'écriture de données a été faite en dehors des limites indiquées de la zone des E/S / slots.
A noter : Si l'alarme survient lors de l'écriture de l'un des paramètres $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR,
il convient de vérifier si le PM 18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE a été réglé correctement.
$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE définit le nombre d'emplacements tampons différents pouvant être nommés dans Indice2

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger l'indication des éléments de champ dans l'instruction d'accès selon la taille définie.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17035 [Canal %1:] Bloc %2 Index 3 de tableau inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: D'une manière générale :
Un accès en lecture ou en écriture à une variable de champ a été programmé avec un 3e indice de champ invalide. Les indices de champ valides se situent dans la taille de champ définie et entre les limites absolues (0 - 32 766).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger l'indication des éléments de champ dans l'instruction d'accès selon la taille définie.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17040 [Canal %1:] Bloc %2 Index d'axe inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un accès en lecture ou en écriture à une variable axiale a été programmé alors que le nom de l'axe n'autorise pas la simulation univoque d'un axe machine.
Exemple :
Ecriture d'un paramètre machine axial
$MA_... [X]= ... ; mais l'axe géométrique X ne pourrait pas être simulé pour un axe machine à cause d'une transformation !

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Annuler la transformation avant d'écrire les données axiales (mot-clé : TRAFOOF) ou utiliser les noms des axes machine comme indice d'axe.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17050 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une valeur a été programmée qui se situe en dehors de la plage de valeurs ou qui dépasse la valeur limite d'une variable ou d'un paramètre machine.
Exemples : - tentative d'écriture dans une variable de type chaîne de caractères (par ex. GUD ou LUD) d'une chaîne de caractères plus grande que la longueur convenue dans la définition de la variable.
- tentative d'écriture d'une valeur invalide dans une variable de gestion d'outils ou de magasins (par ex. un numéro de tranchant invalide dans $TC_DPCE[x,y] ou un numéro d'emplacement de magasin invalide dans $TC_MDP2[x,y]).
- tentative d'écriture d'une valeur invalide dans $P_USEKT ou $A_DPB_OUT[x,y].
- tentative d'écriture d'une valeur invalide dans un paramètre machine (par ex. PM 10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 0).
- un composant de frame autre que TRANS, ROT, SCALE ou MIRROR a été adressé lors de l'accès à un élément isolé du frame ou la fonction CSCALE a été renseignée avec un facteur d'échelle négatif.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: N'adresser les composantes frame qu'au moyen du mot-clé prévu à cet effet ; programmer le facteur d'échelle dans les limites de 0,000 01 à 999,999 99.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

17055 [Canal %1:] Bloc %2 Variable GUD inexistante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors d'un accès en lecture ou écriture en procédure MEACALC, la variable GUD nécessaire n'a pas été trouvée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier que tous les GUD pour MEACALC ont été introduits.
DEF CHAN INT _MVAR, _OVI[11]
DEF CHAN REAL _OVR[32], _EV[20], _MV[20], _SPEED[4], _SM_R[10], _ISP[3]
DEF NCK REAL _TP[3,10], _WP[3,11], _KB[3,7], _CM[8], _MFS[6]
DEF NCK BOOL _CBIT[16]
DEF NCK INT _CVAL[4].

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17060 [Canal %1:] Bloc %2 Zone de données requise trop grande

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'emplacement mémoire maximal de 8 Ko, disponible pour un symbole, a été dépassé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire les dimensions du champ.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17070 [Canal %1:] Bloc %2 Donnée non écrasable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a tenté d'écraser une variable protégée contre l'écrasement (p. ex. variable système). Safety Integrated : L'écrasement des variables système Safety n'est autorisé qu'à partir du programme SPL Safety.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17080 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur %3 inférieure au seuil inférieur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = PM

Description: On a tenté d'écraser un paramètre machine avec une valeur inférieure au seuil inférieur défini.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Déterminer les limites d'introduction du paramètre machine et assigner une valeur comprise entre ces limites.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17090 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur %3 supérieure au seuil supérieur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = PM

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: On a tenté d'écraser un paramètre machine avec une valeur supérieure au seuil supérieur défini.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Déterminer les limites d'introduction du paramètre machine et assigner une valeur comprise entre ces limites.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17095 [Canal %1:] Bloc %2 Valeur invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un forçage de paramètre machine avec une valeur non valable a été tenté, p. ex. avec zéro.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger la valeur assignée, p. ex. une valeur de la plage différente de zéro.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17100 [Canal %1:] Bloc %2 Entrée tout ou rien/comparateur n° %3 inactivé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de l'entrée

Description: Par le biais de la variable système $A_IN[n], une tentative a été faite de lire une entrée TOR qui n'avait pas été activée par le PM 10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, ou bien par le biais de la variable système $A_INCO[n] une tentative a été faite de lire une entrée de comparateur qui appartient à un comparateur non activé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce ou les paramètres machine en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17110 [Canal %1:] Bloc %2 Sortie tout ou rien n° %3 inactivée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = N° de la sortie

Description: Une tentative a été faite de lire ou de mettre à "1" une sortie TOR NCK (connecteur X 121) par le biais de la variable système $A_OUT [n] avec l'indice [n] supérieur au seuil supérieur indiqué dans le PM 10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer l'indice [n] des variables système $A_OUT [n] uniquement entre 0 et la valeur inscrite dans le PM 10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17120 [Canal %1:] Bloc %2 Entrée analogique n° %3 inactivée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de l'entrée

Description: Par le biais de la variable système $A_INA[n] on a tenté de lire une entrée analogique n qui n'a pas été activée avec le PM10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce ou le paramètre machine en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17130 [Canal %1:] Bloc %2 Sortie analogique n° %3 inactivée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = N° de la sortie

Description: Par le biais de la variable système $A_OUTA[n], on a tenté d'écrire ou de lire une sortie analogique qui n'a pas été activée avec le PM10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme pièce ou le paramètre machine en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17140 [Canal %1:] Bloc %2 Sortie NCK %3 est affectée à une fonction via un paramètre machine

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = N° de la sortie

Description: La sortie TOR/analogique programmée est affectée à une fonction CN (p. ex. came logicielle).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Utiliser une autre sortie ou désactiver la fonction CN concurrente par le biais d'un PM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17150 [Canal %1:] Bloc %2 Au maximum %3 sorties NCK programmables dans le bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nombre

Description: Dans un bloc CN, il est interdit de programmer un nombre de sorties supérieur au nombre indiqué.
Le nombre de sorties matérielles est défini dans les PM :
PM10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS et
PM10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer un nombre inférieur de sorties TOR/de sorties analogiques dans un bloc. Le nombre maximal indiqué vaut séparément pour les sorties analogiques ou tout ou rien. Eventuellement, programmer deux blocs CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17160 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun outil sélectionné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: On a tenté, par le biais des variables système :
$P_AD [n] : contenu du paramètre (n: 1 - 25)
$P_TOOL : numéro D actif (numéro de l'arête tranchante)
$P_TOOLL [n] : longueur d'outil active (n: 1- 3)
$P_TOOLR : rayon d'outil actif
d'accéder aux données courantes de correction d'outil, alors qu'aucun outil n'a été sélectionné au préalable.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Dans le programme pièce CN, programmer ou activer une correction d'outil avant d'utiliser les variables système.
Exemple :
N100 G.. ... T5 D1 ... LF
Avec les paramètres machine spécifiques au canal :
Corriger le PM22550 $MC_TOOL_CHANGE_MODE
nouvelle correction d'outil en présence d'une fonction M
Corriger le PM22560 $MC_TOOL_CHANGE_M_CODE
fonction M avec changement d'outil
on détermine si l'activation d'une correction d'outil dans le bloc se fait avec le mot T ou si les nouvelles valeurs de correction ne sont prises en compte qu'avec le mot M pour le changement d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17170 [Canal %1:] Bloc %2 Nombre de symboles trop élevé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Au démarrage, les symboles prédéfinis n'ont pas pu être lus.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17180 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro D inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le bloc visualisé, on fait appel à un numéro D qui n'est pas défini et qui est donc considéré comme inexistant.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'appel de l'outil dans le programme pièce CN :
- Le numéro de correction d'outil D programmé est-il correct ? Si l'ordre de changement d'outil ne s'accompagne pas d'un numéro D, le numéro D réglé dans le PM20270 $MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT est activé automatiquement. Par défaut, il s'agit du numéro D1.
- Les paramètres d'outil (type d'outil, longueur,...) sont-ils définis ? Les dimensions du tranchant doivent être entrés préalablement dans la NCK, soit par saisie sur le panneau de commande, soit par le biais d'un fichier de paramètres d'outil.
Description des variables système $TC_DPx[t, d] telles qu'elles figurent dans un fichier de paramètres d'outil :
x ... numéro du paramètre de correction P
t ... numéro d'outil correspondant T
d ... numéro de correction d'outil D

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

17181 [Canal %1:] Bloc %2 N° T = %3, N° D = %4 n'existe pas

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro T
%4 = Numéro D

Description: Un numéro D inconnu de la CN a été programmé. Par défaut, le numéro D se réfère au numéro T déclaré. Si la fonction "numéro D absolu" est activée, T = 1 est généré.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Quand le programme est erroné, éliminer l'erreur avec le bloc de correction et poursuivre le programme.
Quand le bloc de données fait défaut, charger dans NCK un bloc de données pour les valeurs T/D indiquées (via HMI, avec écrasement dans la mémoire) et poursuivre le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17182 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro de correction totale inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Il a été tenté d'accéder à une correction des totaux non définie concernant l'arête tranchante courante.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'accès à la mémoire de correction des totaux avec $TC_SCP*, $TC_ECP*, vérifier l'activation de la correction des totaux DLx, ou l'activation de l'outil Ty, ou l'activation de la correction Dz.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17183 [Canal %1:] Bloc %2 Le numéro H existe déjà dans n°T = %3, N° D = %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro T
%4 = Numéro D

Description: Tout numéro H (à l'exception de H=0) ne peut être attribué qu'une seule fois à une unité d'outil. Le tranchant indiqué a déjà été affecté d'un numéro H. Si le numéro H doit pouvoir être attribué plusieurs fois, le bit 3 doit être mis à 1 da,s le PM10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier le programme :
- choisir un autre numéro H

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17188 [Canal %1:] Numéro D %2 défini pour outils N° T %3 et N° %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de correction D
%3 = numéro T du premier outil
%4 = numéro T du second outil

Description: Le numéro D %2 dans l'unité TO du canal %1 est équivoque. Les numéros T %3 et %4 ont tous deux une correction ayant le numéro %2. Par ailleurs, selon la gestion d'outils active : Les numéros T indiqués appartiennent à des groupes d'outils ayant des descripteurs différents.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: 1. Rétablir la clarté dans la numérotation D au sein de l'unité TO.
2. S'il n'est pas nécessaire de rétablir la clarté pour la suite des opérations, éviter d'utiliser cette instruction..

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

17189 [Canal %1:] Numéro D %2 défini pour outils dans magasins/emplacements %3 et %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de correction D
%3 = numéro de magasin/d'emplacement du premier outil, '/' sert de séparateur
%4 = numéro de magasin/d'emplacement du second outil, '/' sert de séparateur

Description: Le numéro D %2 dans l'unité TO du canal %1 est équivoque. Les numéros T %3 et %4 ont tous deux une correction ayant le numéro %2.
Par ailleurs, selon la gestion d'outils active :
Les numéros T indiqués appartiennent à des groupes d'outils ayant des descripteurs différents.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: 1. Rétablir la clarté dans la numérotation D au sein de l'unité TO en redéfinissant par exemple les numéros D
2. S'il n'est pas nécessaire de rétablir la clarté pour la suite des opérations, éviter d'utiliser cette instruction..

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17190 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro T inadmissible %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro T

Description: Dans le bloc visualisé, on fait appel à un outil qui n'est pas défini et qui est donc considéré comme inexistant. L'outil a été nommé par son numéro T, son nom ou son nom et son numéro duplo.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'appel de l'outil dans le programme pièce CN :
- Le numéro correct d'outil T... est-il programmé ?
- Paramètres d'outil P1 - P25 sont-ils définis ? Les dimensions du tranchant de l'outil doivent au préalable avoir été introduites soit au tableau de commande CN soit via l'interface V.24.
Description des variables système $P_DP x [n, m]
n ... numéro d'outil T correspondant
m ... numéro de tranchant D
x ... numéro de paramètre P

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17191 [Canal %1:] Bloc %2 T= %3 n'existe pas, programme %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro T ou descripteur T
%4 = nom du programme

Description: Un descripteur d'outil inconnu du NCK a été programmé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Si le pointeur de programme se trouve sur un bloc CN qui contient le descripteur T en question : Si le programme est erroné, éliminer l'erreur avec le bloc de correction et poursuivre le programme. Si le bloc de données fait défaut, en mettre un en place. Autrement dit, charger dans le NCK le bloc de données de l'outil avec tous les numéros D définis (via MMC, avec écrasement dans la mémoire), puis poursuivre le programme.
Si le pointeur de programme se trouve sur un bloc CN qui ne contient pas le descripteur T en question : L'erreur est survenue plus en amont dans le programme lors de la programmation de T, cependant l'alarme n'est émise qu'au moment de l'instruction de changement.
Quand le programme est mal programmé - T5 au lieu de T55 -, on peut alors corriger le bloc de correction du bloc courant ; autrement dit, s'il ne s'y trouve que M06, on peut corriger le bloc pour faire apparaître T55 M06. La ligne erronée T5 reste dans le programme jusqu'au prochain Reset ou jusqu'à la fin du programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Dans le cas d'une structure plus complexe des programmes, avec programmation indirecte, une correction du programme peut s'avérer impossible. On ne peut alors que s'aider localement avec un bloc supplémentaire contenant T55 pour l'exemple donné. Quand le bloc de données fait défaut, en mettre un en place. Autrement dit, charger dans le NCK le bloc de données de l'outil avec tous les numéros D définis (via MMC, avec écrasement dans la mémoire), programmer T avec écrasement dans la mémoire et poursuivre le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17192 [Unité TO %1:] Désignation d'outil non valide de '%2', n° duplo %3. Pas d'outil de remplacement supplémentaire possible dans '%4'.

Paramètres: %1 = Unité Outil
%2 = descripteur d'outil
%3 = numéro de duplo
%4 = descripteur de groupe

Description: L'outil ainsi désigné par le descripteur, numéro duplo, ne peut accepter comme descripteur le descripteur de groupe. Motif : Le nombre maximum autorisé des outils de rechange a déjà été défini. La nouvelle dénomination entraîne une nouvelle corrélation, une réorganisation de l'outil dans un groupe comprenant déjà le nombre maximal d'outils de rechange admis sur cette machine.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Travailler avec un nombre d'outils de rechange moindre ou demander au fabricant de la machine de modifier le nombre maximal autorisé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17193 [Canal %1:] Bloc %2 L'outil actif ne se trouve plus dans le n° porte-outil/n° de broche%3, programme %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de porte-outil, numéro de broche
%4 = nom du programme

Description: L'outil du porte-outil/broche nommé sur lequel le dernier changement d'outil a été fait en tant que porte-outil maître ou broche maître, a été changé.
Exemple :
N10 SETHTH(1)
N20 T="Wz1" ; changement d'outil sur porte-outil maître 1
N30 SETMTH(2)
N40 T1="Wz2" ; porte-outil1 est voisin du porte-outil.
Le chargement de l'outil n'annule pas la correction.
N50 D5; Nouvelle sélection de correction. Il n'y actuellement pas d'outil sur lequel la correction pourrait être appliquée, c.-à-d. D5 s'aplique sur n° T=0, ce qui annule la correction.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier le programme :
- Définir la broche souhaitée en tant que broche maître ou le porte-outil en tant que porte-outil maître.
- Initialiser ensuite éventuellement la broche maître et le porte-outil maître.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17194 [Canal %1:] Bloc %2 Aucun outil approprié n'a été trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: - Il a été tenté d'accéder à un outil bien défini.
- L'outil spécifié n'est pas accessible.
- Aucun outil n'est disponible avec les propriétés demandées.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Vérifier l'accès à l'outil :
- Le paramétrage de l'instruction est-il correct ?
- L'outil n'est-il pas dans un état qui s'oppose à son accès ?

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17195 Canal %1 Bloc %2 Numéro de porte-outils non autorisé %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro du porte-outil

Description: Dans le bloc affiché est indiqué un porte-outils qui n'est pas défini.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la programmation du porte-outils dans le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17200 [Canal %1:] Bloc %2 Effacement des données de l'outil %3 impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro T

Description: Il a été tenté d'effacer du programme pièce les données d'un outil en cours d'utilisation. Les données des outils impliqués dans l'usinage en cours ne peuvent pas être effacées. Ceci vaut tant pour l'outil présélectionné avec T ou en prise que pour les outils pour lesquels la vitesse périphérique constante de la meule ou la surveillance de l'outil sont actives.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'accès à la mémoire des correcteurs d'outils à l'aide de $TC_DP1[t,d] = 0 ou désactiver l'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17202 [Canal %1:] Bloc %2 Effacement impossible des données du magasin

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une tentative d'effacement des données d'un magasin a été faite alors que ces données ne peuvent pas être effacées momentanément. Un magasin dont l'état courant est 'Outil en mouvement' ne peut pas être effacé. Un adaptateur d'outil affecté momentanément à un emplacement du magasin ne peut pas être effacé. Un adaptateur d'outil ne peut pas être effacé quand le PM18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER a la valeur -1.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Quand la tentative d'effacer un magasin échoue
$TC_MAP1[m] = 0 ; efface magasin avec m = numéro de magasin
$TC_MAP1[0] = 0 ; efface tous les magasins
$TC_MAP6[m] = 0 ; efface les magasins avec tous les outils qui y sont contenus, il faut alors faire en sorte qu'au moment de cette demande, le magasin ne se trouve pas dans l'état : 'Outil en mouvement'.
Quand la tentative d'effacer un adaptateur d'outil échoue
$TC_ADPTT[a] = -1 ; efface l'adaptateur avec le numéro a
$TC_ADPTT[0] = -1 ; efface tous les adaptateurs,
il faut alors la dissocier auparavant au niveau des données informatiques, de l'emplacement du magasin ou des emplacements du magasin - avec $TC_MPP7[m,p] = 0 ; m = numéro du magasin, p = numéro de l'emplacement auquel l'adaptateur est affecté.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

17210 [Canal %1:] Bloc %2 Accès à la variable impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La variable ne peut pas être directement lue/écrite à partir du programme pièce. Elle est uniquement permise lors d'actions dynamiques (mouvements) synchrones.
Exemple de variable :
$P_ACTID (quels sont les plans actifs)
$AA_DTEPB (distance restant à parcourir dans l'axe pour la pénétration en oscillation)
$A_IN (interroger l'entrée)
Safety Integrated : Il n'est permis de lire des variables système AP Safety que pendant la phase de mise en service de la SPL.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17212 [Canal %1:] Gestion d'outils : Charger l'outil manuel %3, N° duplo %2 sur la broche / l'attachement %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro du duplo
%3 = descripteur d'outil
%4 = numéro porte-outil (numéro de broche)

Description: Information indiquant que l'outil manuel nommé doit être chargé dans le porte-outil indiqué ou dans la broche avant la poursuite du programme. Un outil manuel est un outil dont les données sont connues de la NCK mais pour lequel aucun emplacement de magasin n'a été attribué ; le changement d'outil automatique effectué par la NCK, et de manière générale par la machine, n'est donc pas possible pour cet outil.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: S'assurer du chargement de l'outil manuel nommé dans le porte-outil. L'alarme est automatiquement effacée après l'acquittement AP de l'instruction du changement d'outil.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

17214 [Canal %1:] Gestion d'outils : Retirer l'outil manuel %3 de la broche/porte-outil %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro porte-outil (numéro de broche)
%3 = descripteur d'outil

Description: Information indiquant que l'outil manuel nommé doit être retiré du porte-outil indiqué ou de la broche avant la poursuite du programme. Un outil manuel est un outil dont les données sont connues de la NCK mais pour lequel aucun emplacement de magasin n'a été attribué ; le changement d'outil automatique effectué par la NCK, et de manière générale par la machine, n'est donc pas possible pour cet outil.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: S'assurer du déchargement de l'outil manuel nommé du porte-outil. L'alarme est automatiquement effacée après l'acquittement AP de l'instruction du changement d'outil. Il est possible de travailler de manière efficace avec un outil manuel uniquement si celui ci a été programmé dans l'AP.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

17216 [Canal %1:] Retirer l'outil manuel du porte-outil %4 et charger l'outil manuel %3 %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro du duplo
%3 = descripteur d'outil
%4 = numéro porte-outil (numéro de broche)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Information indiquant que l'outil manuel nommé doit être chargé dans le porte-outil indiqué ou dans la broche avant la poursuite du programme et que l'outil manuel s'y trouvant doit être retiré. Un outil manuel est un outil dont les données sont connues de la NCK mais pour lequel aucun emplacement de magasin n'a été attribué ; le changement d'outil automatique effectué par la NCK, et de manière générale par la machine, n'est donc pas possible pour cet outil.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: S'assurer que les outils manuels nommés sont changés. L'alarme est automatiquement effacée après l'acquittement AP de l'instruction du changement d'outil. Il est possible de travailler de manière efficace avec un outil manuel uniquement si celui ci a été programmé dans l'AP.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

17220 [Canal %1:] Bloc %2 L'outil n'existe pas

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Quand on tente d'accéder par le biais d'un numéro T, d'un nom ou d'un nom et d'un numéro duplo, à un outil non défini ou qui n'est pas (encore) défini - par exemple quand des outils doivent être positionnés à des emplacements d'un magasin par le biais de la programmation de $TC_MPP6 = 'toolNo' -, ceci n'est possible que si l'on a défini à la fois l'emplacement du magazin et l'outil déterminé par "toolNo".

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17224 [Canal %1:] Bloc %2 Outil T/D= %3 - le type d'outil %4 n'est pas autorisé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = n° T / n° non conforme
%4 = type d'outil non conforme

Description: Sur cette installation, il n'est pas possible de sélectionner des correcteurs
d'outil pour des outils du type indiqué.
La diversité des types d'outil peut être limitée par le constructeur de la machine,
mais elle peut aussi être réduite sur quelques modèles de commande.
Utiliser uniquement des outils dont le type est admis sur l'installation.
Vérifier qu'une erreur ne s'est pas glissée dans la définition de l'outil.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme CN ou corriger les données d'outil

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17230 [Canal %1:] Bloc %2 Numéro de l'outil frère déjà attribué

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lorsque l'on tente d'écrire un numéro de l'outil frère d'un outil alors qu'il existe déjà un autre outil (autre numéro T) avec le même numéro d'outil frère.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

17240 [Canal %1:] Bloc %2 Définition d'outil illégitime

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lorsque l'on tente de modifier une donnée d'outil qui détruirait ultérieurement la cohérence des données ou engendrerait une définition contradictoire.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17250 [Canal %1:] Bloc %2 Définition demagasin illégitime

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lorsque l'on tente de modifier une donnée de magasin qui détruirait ultérieurement la cohérence des données ou engendrerait une définition contradictoire.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17260 [Canal %1:] Bloc %2 Définition de l'emplacement du magasin illégitime

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lorsque l'on tente de modifier une donnée d'emplacement de magasin qui détruirait ultérieurement la cohérence des données ou engendrerait une définition contradictoire.
Ex. : Si le paramètre $TC_MPP1 (= type de l'emplacement) est renseigné comme étant un 'Emplacement broche / porte-outil',
un conflit peut se produire avec le PM 18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS.
Remède : Si le modèle de commande le permet, il faut alors soit augmenter la valeur du PM 18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS,
soit corriger la définition du magasin.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17262 [Canal %1:] Bloc %2 Opération outil-adaptateur illégale

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Quand on a tenté de définir ou d'annuler l'affectation d'un adaptateur d'outil à un emplacement de magasin et quand cet emplacement a déjà un autre adaptateur d'outil et/ou est déjà occupé par un outil. Quand le PM18108 $MN_MM_NUM_SUMCORR a la valeur -1, alors il n'est pas possible de créer un adaptateur par une opération d'écriture sur un adaptateur qui n'est pas encore défini. Avec cette valeur du paramètre machine, on peut seulement décrire les données des adaptateurs qui ont déjà été affectés (automatiquement) à des emplacements du magasin.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Affecter au plus un adaptateur par emplacement de magasin.
- Aucun outil ne doit se trouver à l'emplacement en question dans le magasin.
- PM18108 $MN_MM_NUM_SUMCORR avec valeur -1 : quand une alarme survient pendant l'écriture de l'une des variables système $TC_ADPTx (x=1,2,3,T), modifier l'opération d'écriture de façon à ne décrire que les données des adaptateurs qui sont déjà affectés aux emplacements de magasin.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17270 [Canal %1:] Bloc %2 call by reference : variable non admise

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les paramètres machine et les variables système ne doivent pas être transférés sous forme de paramètres d'appel par position.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme CN : affecter la valeur du paramètre machine ou de la variable système à une variable locale de programme et transférer cette dernière en tant que paramètre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17500 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 n'est pas un axe indexé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Une position d'axe indexé a été programmée à l'aide des mots-clés CIC, CAC ou CDC pour un axe qui n'est pas défini comme axe indexé par un paramètre machine.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Supprimer du programme pièce l'instruction de programmation relative aux positions d'axe indexé (CIC, CAC, CDC) ou déclarer l'axe concerné comme axe indexé.
Déclaration d'axe indexé :
PM 30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (assignation d'axe indexé)
L'axe devient un axe indexé si une assignation à une table de positions d'indexage a été effectuée dans le PM indiqué. Deux tables sont possibles (valeur d'introduction 1 ou 2).
PM 10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
PM 10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 (nombre de positions pour premier/deuxième axe indexé)
Valeur standard : 0 Valeur maximale : 60
PM 10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 [n]
PM 10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 [n] (position du premier axe indexé).
Les valeurs introduites sont les valeurs absolues de l'axe. (La longueur de la liste est définie avec le PM 10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17501 [Canal %1:] Bloc %2 Axe indexé %3 avec denture Hirth est actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe

Description: La fonctionnalité "denture Hirth" est activée pour l'axe indexé ; de ce fait, cet axe ne peut accoster que des positions d'indexage ; un autre déplacement de l'axe n'est pas possible.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Corriger le programme pièce.
Corriger l'appel FC16 ou FC18.
Désactiver le PM30505 $MA_HIRTH_IS_ACTIVE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

17502 [Canal %1:] Bloc %2 Arrêt retardé de l'axe indexé %3 avec denture Hirth

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe

Description: La fonctionnalité "denture Hirth" est activée pour l'axe indexé et la correction par commutateur a été réglée sur 0 ou d'autres conditions d'arrêt sont actives (ex. signal d'interface VDI). Etant donné que l'arrêt de l'axe ne peut se faire que sur des positions indexées, la position indexée suivante est accostée. L'alarme subsiste tant que cette position n'est pas atteinte et jusqu'à la désactivation de la condition d'arrêt.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre que la prochaine position indexée soit atteinte ou régler une correction > 0 ou désactiver l'autre condition d'arrêt.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

17503 [Canal %1:] Bloc %2 Axe indexé %3 avec denture Hirth non référencé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe

Description: La fonctionnalité "denture Hirth" est activée pour l'axe indexé et l'axe doit se déplacer bien qu'il ne soit pas référencé.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Référencer l'axe.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17510 [Canal %1:] Bloc %2 Indice non admis pour axe indexé %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'indice programmé pour l'axe indexé se situe en dehors de la plage couverte par la table des positions.
Exemple :
Il est envisagé d'accoster en valeur absolue avec le premier axe de positionnement la 56ème position de la liste assignée via le paramètre spécifique à l'axe PM 30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB. Or le nombre de positions n'est par ex. que de 40 (PM 10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 = 40).
N100 G.. U=CAC (56)
Ou bien dans le cas d'écarts équidistants, l'indice programmé est inférieur ou égal à 0.
Ou bien dans le cas d'un mouvement MOV, une tentative est faite de rallier une position située en dehors de la plage admise.L'indice programmé pour l'axe indexé se situe en dehors de la plage couverte par la table des positions.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Dans le programme pièce, programmer la position de l'axe indexé en respectant la longueur de la table courante des positions ou compléter la table des positions de la valeur souhaitée et adapter la longueur de la liste.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17600 [Canal %1:] Bloc %2 Preset impossible sur axe transformé %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'axe visualisé est impliqué dans la transformation courante. Cela rend impossible tout préréglage des mémoires des valeurs réelles (Preset) pour cet axe.
Exemple :
A la position absolue A 300, l'axe machine A est à mettre à la nouvelle valeur réelle A 100.
:
N100 G90 G00 A=300
N101 PRESETON A=100

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Eviter le préréglage des mémoires de valeurs réelles pour les axes qui sont impliqués dans une transformation ou bien désactiver la transformation avec le mot-clé TRAFOOF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17605 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 transformation active : interdit la rotation du conteneur d'axes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe/broche programmé est actif dans une transformation et ainsi le conteneur d'axe ne peut pas tourner.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce. Couper la transformation pour l'axe/broche avant la rotation du conteneur d'axes ou effectuer la rotation du conteneur d'axe ultérieurement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17610 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 participant à la transformation ; action non exécutable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe est impliqué dans la transformation active. Pour cette raison, il ne peut pas exécuter l'action demandée : déplacement comme axe de positionnement, libération de permutation d'axe.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désélectionner d'abord la transformation avec TRAFOOF ou supprimer l'action du bloc de programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17620 [Canal %1:] Bloc %2 Accostage point fixe pour axe transformé %3 impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Dans le bloc visualisé, on a programmé pour l'accostage du point fixe (G75) un axe qui participe à la transformation active. Cet accostage du point fixe n'est donc pas exécuté !

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer l'instruction G75 du bloc du programme pièce ou désactiver au préalable l'instruction G75 à l'aide de TRAFOOF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

17630 [Canal %1:] Bloc %2 Accostage du point de référence impossible pour axe transformé %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Dans le bloc visualisé, un axe qui participe à la transformation active est programmé pour l'accostage du point de référence (G74). Cet accostage du point de référence n'est donc pas exécuté !

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer du bloc de programme pièce l'instruction G74 ou les axes machine participant à la transformation ou encore désactiver au préalable la transformation à l'aide de TRAFOOF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17640 [Canal %1:] Bloc %2 Fonctionnement broche pour axe transformé %3 impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe programmé en tant que broche participe à la transformation courante en tant qu'axe géométrique. Ce qui n'est pas autorisé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver d'abord la transformation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17650 [Canal %1:] Bloc %2 Axe machine %3 non programmable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: On ne peut pas utiliser l'axe machine dès lors que la transformation est active. La fonction est peut-être programmable dans un autre système de coordonnées ; par exemple, la position de retrait peut également être indiquée dans le système de coordonnées de base ou dans le système de coordonnées pièce si besoin est. Pour sélectionner le système de coordonnées, se servir du descripteur d'axe correspondant.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver la transformation ou bien utiliser un autre système de coordonnées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17800 [Canal %1:] Bloc %2 Position codée erronée programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le numéro de position n indiqué à l'aide du mot-clé FP=n n'est pas admis. Par le biais du paramètre machine spécifique aux axes PM 30600 $MA_FIX_POINT_POS [n], il est possible de définir directement 2 positions d'axe absolues comme points fixes.
Ou bien, si les numéros de position 3 et/ou 4 doivent être utilisés, le PM 30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS devra être réglé en conséquence.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Programmer le mot-clé FP avec les points fixes de la machine 1 ou 2.
Exemple :
Accoster le point fixe 2 avec les axes machine X1 et Z2.
N100 G75 FP=2 X1=0 Z2=0
Ou : Adapter le PM 30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS et, le cas échéant, le PM 30600 $MA_FIX_POINT_POS[].

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

17810 [Canal %1:] Axe %2 non référencé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe

Description: L'axe a été activé pour une fonction en JOG, par ex. prise de référence, positionnement en marche à vue, cercles en marche à vue, mais n'a pas été référencé.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Référencer l'axe.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17811 [Canal %1:] L'accostage d'un point fixe en JOG n'est pas possible pour l'axe %2. Cause %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Cause

Description: L'accostage d'un point fixe en JOG a été demandé pour un axe, mais cela n'est pas possible :
Cause 1 : L'axe participe à la transformation en cours.
Cause 2 : L'axe est un axe asservi dans un couplage actif.
L'accostage du point fixe n'est donc pas exécuté.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver l'accostage du point fixe en JOG ou désactiver au préalable la transformation avec TRAFOOF, voire annuler le couplage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17812 [Canal %1:] Axe %2 Accostage d'un point de référence en JOG : Le point fixe %3 a été modifié.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du point fixe

Description: L'accostage du point de référence en JOG a été activé pour l'axe, mais un autre point fixe a été sélectionné ou l'accostage du point de référence a été désactivé. Le déplacement d'accostage a été interrompu.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Relancer le déplacement en JOG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17813 [Canal %1:] Axe %2 Accostage du point de référence en JOG et mouvement correctif activé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'accostage d'un point de référence en JOG a été activé pour l'axe, mais l'interpolation d'un déplacement correctif, un offset de synchronisation $AA_OFF par exemple, se déroule au même moment.
La position du point fixe sélectionné n'est pas atteinte si des valeurs de correction font l'objet de modifications pendant le déplacement.
Le point à accoster devient alors : "Position du point fixe + modification des valeurs de correction".
L'accostage du point fixe est assuré par la relance du déplacement après la modification des valeurs de correction
(cas en exemple : un déplacement incrémental venant à s'interrompre de temps à autre).
Cause :
La valeur de correction courante est prise en compte après relance du déplacement.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Relancer le déplacement en JOG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17814 [Canal %1:] Axe %2 Position du point fixe indisponible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro de la position du point fixe

Description: Il n'y a pas de position disponible pour le point fixe sélectionné avec l'AP dans le mode JOG, voir le PM30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter le PM30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS et, le cas échéant, PM30600 $MA_FIX_POINT_POS[].
Désélectionner l'accostage du point fixe ou bien sélectionner un point fixe valide et déclencher de nouveau le mouvement JOG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17815 Axe indexé %1 Point fixe %2 différent de la position indexée

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = Indice de champ du paramètre machine

Description: L'axe est un axe indexé référencé et le numéro %2 du point fixe (défini dans le PM30600 $MA_FIX_POINT_POS) à accoster en mode JOG ne correspond pas à une position indexée. Dans le mode JOG, les axes indexés référencés accostent des positions indexées.

Réaction: CN pas prête.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Adapter le PM30600 $MA_FIX_POINT_POS[] ou les positions indexées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

17820 [Canal %1:] Le positionnement en marche à vue pour l'axe %2 n'est pas possible. Cause %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Cause

Description: Le 'Positionnement en marche à vue' a été demandé pour un axe, mais cela n'est pas possible :
Cause 1 : L'axe participe à la transformation en cours.
Cause 2 : L'axe est un axe asservi dans un couplage actif.
Le positionnement en marche à vue n'est donc pas exécuté.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désélectionner le 'Positionnement en marche à vue' ou bien désélectionner au préalable la transformation avec TRAFOOF, voire supprimer le couplage.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17821 [Canal %1:] Axe %2 Positionnement en marche à vue et mouvement correctif activé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le 'Positionnement en marche à vue' a été activé pour l'axe, mais l'interpolation d'un déplacement correctif, un offset de synchronisation $AA_OFF par exemple, se déroule en même temps.
La position de la donnée de réglage SD 43320 $SA_JOG_POSITION n'est pas atteinte si des valeurs de correction font l'objet de modifications pendant le déplacement.
Le point à accoster devient alors : "Position en marche à vue + modification des valeurs de correction".
L'accostage de la position SD 43320 $SA_JOG_POSITION est assuré par la relance du déplacement après la modification des valeurs de correction
(exemple : un déplacement incrémental venant à s'interrompre de temps à autre).
Cause :
La valeur de correction courante est prise en compte après relance du déplacement.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Relancer le déplacement en JOG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17822 [Canal %1:] Axe %2 Positionnement en marche à vue : Position modifiée

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Un déplacement est actif pour l'axe de 'Positionnement en marche à vue' et la position, en d'autres termes le contenu de la donnée de réglage SD 43320 $SA_JOG_POSITION, a été modifiée. Le mouvement d'accostage a été interrompu.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Relancer le déplacement en JOG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17823 [Canal %1:] Axe %2 Positionnent en marche à vue désactivé

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Un déplacement est actif pour l'axe de 'Positionnement en marche à vue' et 'Positionnement en marche à vue' a été désactivé. Le mouvement d'accostage a été interrompu.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Relancer le déplacement en JOG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17825 Axe indexé %1 $SA_JOG_POSITION différent de la position indexée

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: L'axe est un axe indexé référencé, 'Positionnement en marche à vue' est activé dans le mode JOG et SD 43320 $SA_JOG_POSITION ne correspond pas à une position indexée. Dans le mode JOG, les axes indexés référencés accostent des positions indexées.

Réaction: CN pas prête.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Adapter SD 43320 $SA_JOG_POSITION ou les positions indexées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

17830 [Canal %1:] La marche à vue a été activée pour un cercle, mais l'axe requis %2 n'est pas un axe géométrique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La fonction 'Cercles en marche à vue' a été activée, mais un des axes requis pour cela n'est pas défini comme axe géométrique.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir l'axe comme un axe géométrique.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17831 [Canal %1:] La marche à vue sur un cercle n'est pas possible. Cause : %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Cause

Description: La fonction 'Cercles en marche à vue' a été activée, mais elle n'est pas possible pour les raisons suivantes :
1. La position actuelle des axes impliqués se situe en dehors de la portion de cercle sélectionnée.
2. La position actuelle des axes impliqués pour la portion de cercle sélectionnée et la correction du rayon d'outil active est trop proche du centre du cercle.
3. La position actuelle des axes impliqués pour la correction du rayon d'outil active est trop proche du cercle limite pour un usinage intérieur.
4. La position actuelle des axes impliqués pour la correction du rayon d'outil active est trop proche du cercle limite pour un usinage extérieur.
5. La position actuelle des axes impliqués se situe à l'extérieur du cercle défini pour l'usinage intérieur.
6. La position actuelle des axes impliqués se situe à l'intérieur du cercle défini pour l'usinage extérieur.
10. Une rotation s'exerce sur le plan courant, autrement dit, le plan courant est incliné dans l'espace. Cette situation n'est pas prise en charge à ce jour.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir l'axe comme un axe géométrique.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17833 [Canal %1:] La marche à vue est active pour un cercle et 'Cercles en marche à vue' a été désactivé.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un mouvement circulaire est actif et 'Cercles en marche à vue' a été désactivé. Le mouvement circulaire va être interrompu.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réactiver 'Cercles en marche à vue' et relancer le mouvement JOG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

17900 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 n'est pas un axe machine

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: A cet endroit, le contexte du bloc requiert un axe machine. C'est le cas en présence de :
- G74 (accostage du point de référence)
- G75 (accostage d'un point fixe)
Lorsqu'un descripteur d'axe géométrique ou d'axe supplémentaire est utilisé, il doit aussi être admis comme descripteur d'axe machine (PM10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB).

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Utiliser les descripteurs d'axes machine pour la programmation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18000 [Canal %1:] Bloc %2 Zone protection NCK %3 erronée. N° d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la zone de protection NCK
%4 = spécification de l'erreur

Description: La définition de la zone de protection est erronée. Le numéro de l'erreur précise la cause de l'alarme :
N°Signification
1 :Description du contour incomplète ou contradictoire.
2 :Le contour enveloppe plus d'une surface.
3 :La zone de protection relative à l'outil n'est pas convexe.
4 :Lorsque, dans la troisième dimension de la zone de protection, les deux limites sont actives et ont la même valeur.
5 :Le numéro de la zone de protection n'existe pas (nombre négatif, nul ou supérieur au nombre maximal de zones de protection).
6 :La description de la zone de protection comprend plus de 10 éléments de contour.
7 :La zone de protection relative à l'outil est une zone de protection interne.
8 :Mauvais paramètre utilisé.
9 :La zone de protection à activer n'est pas définie.
10 :Le code G modal utilisé pour la définition de la zone de protection est erroné.
11 :Description du contour erronée ou un frame est activé.
12 :Autres erreurs non spécifiées.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier la définition de la zone de protection, contrôler les PM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18001 [Canal %1:] Bloc %2 Zone de protection spécifique au canal %3 erronée. N° d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la zone de protection spécifique au canal
%4 = spécification de l'erreur

Description: La définition de la zone de protection est erronée. Le numéro de l'erreur précise la cause de l'alarme :
N°Signification
1 :Description du contour incomplète ou contradictoire.
2 :Le contour enveloppe plus d'une surface.
3 :La zone de protection relative à l'outil n'est pas convexe.
4 :Lorsque, dans la troisième dimension de la zone de protection, les deux limites sont actives et ont la même valeur.
5 :Le numéro de la zone de protection n'existe pas (nombre négatif, nul ou supérieur au nombre maximal de zones de protection).
6 :La description de la zone de protection comprend plus de 10 éléments de contour.
7 :La zone de protection relative à l'outil est une zone de protection interne.
8 :Mauvais paramètre utilisé.
9 :La zone de protection à activer n'est pas définie.
10 :Le code G modal utilisé pour la définition de la zone de protection est erroné.
11 :Description du contour erronée ou un frame est activé.
12 :Autres erreurs non spécifiées.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier la définition de la zone de protection, contrôler les PM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

18002 [Canal %1:] Bloc %2 Zone protection NCK %3 inactivable. N° d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la zone de protection NCK
%4 = spécification de l'erreur

Description: Une erreur est survenue lors de l'activation de la zone de protection. Le numéro de l'erreur précise la cause de l'alarme :
N°Signification
1 :Description du contour incomplète ou contradictoire.
2 :Le contour enveloppe plus d'une surface.
3 :La zone de protection relative à l'outil n'est pas convexe.
4 :Lorsque, dans la troisième dimension de la zone de protection, les deux limites sont actives et ont la même valeur.
5 :Le numéro de la zone de protection n'existe pas (nombre négatif, nul ou supérieur au nombre maximal de zones de protection).
6 :La description de la zone de protection comprend plus de 10 éléments de contour.
7 :La zone de protection relative à l'outil est une zone de protection interne.
8 :Mauvais paramètre utilisé.
9 :La zone de protection à activer ou le nombre d'éléments de contour < 2 ou >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA ne sont pas définis.
10 :Erreur dans la structure interne des zones de protection.
11 :Autres erreurs non spécifiées.
12 :Le nombre maximal de zones de protection qui peuvent être actives simultanément est dépassé (paramètre machine spécifique au canal).
13,14 :L'élément de contour pour les zones de protection ne peut être défini.
15,16 :Plus aucun emplacement mémoire pour les zones de protection.
17 :Plus aucun emplacement mémoire pour les éléments de contour.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Si l'alarme se produit au démarrage (2e paramètre : "INIT" au lieu du numéro de bloc), l'état "Canal pas prêt à fonctionner" est attribué au canal.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
1. Réduire le nombre de zones de protection actives simultanément (PM).
2. Corriger le programme pièce :
- Effacer d'autres zones de protection.
- Arrêt du prétraitement des blocs.
Si le défaut survient au démarrage de la commande, il convient de corriger les variables système $SN_PA_... pour la zone de protection indiquée. Effectuer ensuite un redémarrage à chaud. Si la donnée erronée n'est pas détectable, il est possible de supprimer l'activation immédiate de la zone de protection et de réécrire les variables système de la zone de protection à l'aide de NPROTDEF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
Si l 'alarme se produit pendant l'exécution du programme CN, il est possible de modifier le bloc courant. Cela permet alors d'adapter aussi les paramètres de NPROT. Cependant, si l'erreur réside dans la définition de la zone de protection, il convient d'interrompre le programme CN et de corriger la définition dans NPROTDEF.
Si l'alarme se produit au démarrage de la commande, les variables système $SN_PA_... doivent être corrigées pour la zone de protection indiquée. Cela peut se faire par chargement d'un fichier Initial.ini qui contient la donnée corrigée. Si les données sont alors cohérentes, l'alarme disparaît après un redémarrage à chaud.

18003 [Canal %1:] Bloc %2 Zone protection %3 spécifique au canal inactivable. N° d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la zone de protection spécifique au canal
%4 = spécification de l'erreur

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une erreur est survenue lors de l'activation de la zone de protection. Le numéro de l'erreur précise la cause de l'alarme :
N°Signification
1 :Description du contour incomplète ou contradictoire.
2 :Le contour enveloppe plus d'une surface.
3 :La zone de protection relative à l'outil n'est pas convexe.
4 :Lorsque, dans la troisième dimension de la zone de protection, les deux limites sont actives et ont la même valeur.
5 :Le numéro de la zone de protection n'existe pas (nombre négatif, nul ou supérieur au nombre maximal des zones de protection).
6 :La description de la zone de protection comprend plus de 10 éléments de contour.
7 :La zone de protection relative à l'outil est une zone de protection interne.
8 :Un mauvais paramètre a été utilisé.
9 :La zone de protection à activer n'est pas définie ou le nombre des éléments de contour est < 2 ou > MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA.
10 :Erreur lors de la configuration interne des zones de protection.
11 :Autres erreurs non spécifiées.
12 :Le nombre maximal de zones de protection qui peuvent être actives simultanément est dépassé (paramètre machine spécifique au canal).
13,14 :L'élément de contour pour les zones de protection ne peut être défini.
15,16 :Plus aucun emplacement mémoire pour les zones de protection.
17 :Plus aucun emplacement mémoire pour les éléments de contour.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Si l'alarme se produit au démarrage (2e paramètre : "INIT" au lieu du numéro de bloc), l'état "Canal pas prêt à fonctionner" est attribué au canal.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
1. Réduire le nombre de zones de protection actives simultanément (PM).
2. Corriger le programme pièce :
- Effacer d'autres zones de protection.
- Arrêt du prétraitement des blocs.
Si le défaut survient au démarrage de la commande, il convient de corriger les variables système $SC_PA_... pour la zone de protection indiquée. Effectuer ensuite un redémarrage à chaud. Si la donnée erronée n'est pas détectable, il est possible de supprimer l'activation immédiate de la zone de protection et de réécrire les variables système de la zone de protection à l'aide de CPROTDEF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.
Si l 'alarme se produit pendant l'exécution du programme CN, il est possible de modifier le bloc courant. Cela permet alors d'adapter aussi les paramètres de CPROT. Cependant, si l'erreur réside dans la définition de la zone de protection, il convient d'interrompre le programme CN et de corriger la définition dans CPROTDEF.
Si l'alarme se produit au démarrage de la commande, les variables système $SC_PA_... doivent être corrigées pour la zone de protection indiquée. Cela peut se faire par chargement d'un fichier Initial.ini qui contient la donnée corrigée. Si les données sont alors cohérentes, l'alarme disparaît après un redémarrage à chaud.

18004 [Canal %1:] Bloc %2 Orientation de zone de protect. %3 rel. à la pièce incompatible avec orientation de zone de protect. %4 relative à l'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la zone de protection relative à la pièce

Description: L'orientation de la zone de protection relative à la pièce et l'orientation de la zone de protection relative à l'outil diffèrent. En présence d'un numéro négatif de zone de protection, il s'agit d'une zone de protection NCK.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier la définition des zones de protection ou ne pas activer simultanément des zones de protection d'orientation différente.
- Contrôler les paramètres machine et, le cas échéant, modifier la définition des zones de protection.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

18005 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur grave dans la définition de la zone de protection spécifique à NCK %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de zone de protection

Description: La définition de la zone de protection doit être terminée avec EXECUTE avant l'exécution du prétraitement des blocs. Ceci est également valable en cas de déclenchement implicite comme avec G74, M30, M17.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18006 [Canal %1:] Bloc %2 Erreur grave dans la définition de la zone de protection spécifique au canal %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de zone de protection

Description: La définition de la zone de protection doit être terminée avec EXECUTE avant l'exécution du prétraitement des blocs. Ceci est également valable en cas de déclenchement implicite comme avec G74, M30, M17.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18100 [Canal %1:] Bloc %2 Une valeur invalide a été affectée à FXS[]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Actuellement, seules les valeurs suivantes sont valables :
0: "Désactiver l'accostage d'une butée"
1:"Activer l'accostage d'une butée"

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18101 [Canal %1:] Bloc %2 Une valeur invalide a été affectée à FXST[]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Actuellement, seule la plage 0.0 - 100.0 est valable.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18102 [Canal %1:] Bloc %2 Une valeur invalide a été affectée à FXSW[]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Actuellement, seules des valeurs positives sont valables, y compris zéro.
Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: --
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18200 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe : arrêt du prétraitement des blocs inadmissible lors de la définition avec CTABDEF

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Des instructions conduisant à un arrêt du prétraitement des blocs ne doivent pas figurer dans la définition d'une table de courbe. Avec la variable système $P_CTABDEF, on peut demander si la définition de table est actuellement active.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Mettre le bloc entre parenthèses avec "IF NOT($P_CTABDEF) ... ENDIF" ou bien éliminer l'instruction qui conduit à l'arrêt du prétraitement des blocs. Relancer ensuite le programme pièce.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18201 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe : la table %3 n'existe pas

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de la table de courbe
Description: On a tenté d'utiliser une table de courbe dont le numéro n'est pas connu dans le système \par.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier le numéro de la table dans l'instruction ou définir la table de courbe avec le numéro de table désiré.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18202 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbe : instruction CTABEND inadmissible sans CTABDEF

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: On a programmé l'instruction CTABEND, qui met fin à la définition des tables de courbe, sans avoir auparavant programmé CTABDEF pour commencer la définition d'une table de courbe ou les instructions CTABDEF et CTABEND n'ont pas été programmées dans le même niveau de programme.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Eliminer l'instruction CTABEND dans le programme ou ajouter à l'endroit approprié l'instruction CTABDEF(..). Les instructions CTABDEF et CTABEND doivent être programmées dans le même niveau de programme (programme principal ou sous-programme). Relancer ensuite le programme.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

18203 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbes : l'instruction CTABDEF ne doit pas figurer dans CTABDEFC

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le programme, l'instruction CTABDEF par laquelle débute la définition d'une table de courbes a été programmée au sein de la partie définition d'une table de courbes. Ceci n'est pas autorisé. La table de courbes actuelle doit être close auparavant avec CTABEND.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer l'instruction CTABEND dans le programme ou ajouter l'instruction CTABDEF(..) à l'endroit approprié. Les instructions CTABDEF et CTABEND doivent être programmées dans le même niveau de programme (programme principal ou sous-programme). Relancer le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18204 [Canal %1:] Bloc %2 Table de courbes : l'instruction SUPA ne doit pas figurer dans CTABDEF

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le code G SUPA n'est pas autorisé dans la définition d'une table de courbes, car il déclenche un arrêt du prétraitement des blocs.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer le code G SUPA dans la définition de la table de courbes. Utiliser éventuellement à la place de SUPA les codes G53 ou G153.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18300 [Canal %1:] Bloc %2 Frame : décalage fin impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'affectation d'un décalage fin à des frames réglables ou au frame de base n'est pas possible car le PM18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS est différent de 1.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Modifier le programme ou mettre le PM18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS à 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

18310 [Canal %1:] Bloc %2 Frame : rotation inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les rotations ne sont pas admises pour les frames globaux NCU.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

18311 [Canal %1:] Bloc %2 Frame : instruction inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lecture ou écriture d'un frame inexistant.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18312 [Canal %1:] Bloc %2 Frame : décalage fin non configuré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le décalage fin doit être configuré pour G58 et G59.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier les paramètres machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18313 [Canal %1:] Bloc %2 Frame : commutation des axes géométriques inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La modification de l'affectation des axes géométriques n'est pas admise car le frame actuel comprend des rotations.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce ou régler un autre mode par PM10602 $MN_FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

18314 [Canal %1:] Bloc %2 Frame : conflit de type

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'enchaînement de frames globaux et de frames spécifiques aux canaux n'est pas possible. L'alarme apparaît également lorsqu'un frame global est programmé avec un descripteur d'axe canal et que cet axe canal n'est pas affecté à un axe machine sur cette NCU. Des frames spécifiques aux canaux ne peuvent pas être programmés avec des descripteurs d'axes canal lorsque l'axe machine n'a pas de correspondance d'axe canal sur cette NCU.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

18400 [Canal %1:] Bloc %2 Basculement langue impossible : %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Cause

Description: Un basculement sur une langue CN externe est impossible pour le motif invoqué. Les raisons profondes peuvent être les suivantes (voir paramètre 3) :
1. Paramétrages erronés des paramètres machine
2. Transformation active

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Avant de procéder au basculement, éliminer la raison profonde du rejet.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20000 [Canal %1:] Axe %2 Came de référence non atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Après lancement de l'accostage du point de référence, le front montant de la came de ralentissement doit être atteint avant la fin de la course définie dans le PM34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST (phase 1 de l'accostage du point de référence). (Cette erreur ne survient qu'avec des codeurs incrémentaux).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Trois causes d'erreur sont envisageables :
1. La valeur absolue inscrite dans le PM 34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST est trop faible.
Déterminer la distance maximale possible entre le début de la prise de référence et la came de ralentissement et la comparer avec la valeur inscrite dans le PM 34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST ; le cas échéant augmenter la valeur du PM.
2. Le signal de la came ne parvient pas jusqu'à la carte des entrées de l'AP.
Actionner manuellement le commutateur du point de référence et contrôler le signal d'entrée au niveau de l'interface CN/AP (trajet : Commutateur ! Connecteur ! Câble ! Entrée PLC ! Programme utilisateur).
3. Le commutateur du point de référence n'est pas actionné par la came.
Contrôler l'écart vertical entre la came de ralentissement et le commutateur d'actionnement de la came.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20001 [Canal %1:] Axe %2 Signal de came inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Au début de la phase 2 de l'accostage du point de référence, le signal de la came de ralentissement n'existe plus.
La phase 2 de l'accostage du point de référence commence lorsque, après le freinage, l'axe s'immobilise sur la came de ralentissement. L'axe part ensuite en sens opposé pour sélectionner le prochain repère zéro du système de mesure, en quittant/en réaccostant la came de ralentissement (front 1->0/0->1).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler si la distance de décélération liée à la vitesse d'accostage est supérieure à la came de ralentissement - dans ce cas, l'axe ne peut s'arrêter que derrière la came. Utiliser une came plus longue ou réduire la vitesse d'accostage dans le paramètre machine PM34020 $MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM.
Lorsque l'axe s'est arrêté sur la came, il faut vérifier si le signal DB31, ... DBX12.7 (Ralentissement accostage du point de référence) est encore présent à l'interface avec le NCK.
- Matériel : rupture de fil ? Court-circuit ?
- Logiciel : programme utilisateur ?

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20002 [Canal %1:] Axe %2 Repère zéro manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le repère zéro matériel du codeur incrémental ou le top zéro équivalent du codeur absolu ne se trouvent pas sur un trajet défini.
La phase 2 de l'accostage du point de référence s'achève lorsque le repère zéro du codeur a été reconnu après que le front montant/descendant du signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX12.7 (Ralentissement accostage du point de référence) a donné le départ de la commutation. Le trajet maximal entre le départ de la commutation et le repère zéro suivant est défini dans le paramètre machine PM34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
La surveillance empêche de dépasser un signal de repère zéro et d'interpréter le signal suivant comme signal du point de référence ! (Mauvais réglage de la came ou décélération excessive provoquée par le programme AP utilisateur.)

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Vérifier le réglage de la came et veiller à respecter une distance suffisante entre la fin de la came et le signal de repère zéro suivant. La distance doit être supérieure au trajet que l'axe peut parcourir durant un temps de cycle de l'AP.
Augmenter la valeur du PM 34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST sans toutefois choisir une valeur supérieure à la distance entre 2 repères zéro. Cela risquerait de désactiver la surveillance !

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20003 [Canal %1:] Axe %2 Défaut dans système de mesure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Sur un système de mesure avec codage des distances entre les repères de référence, la distance déterminée entre deux repères successifs excède le double de l'écartement inscrit dans le paramètre machine PM 34300 $MA_ENC_REFP_MARKER_DIST. La commande n'émet l'alarme que si, après une deuxième tentative en sens opposé et avec une vitesse de déplacement divisée par deux, elle a de nouveau constaté un trop grand écartement.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Déterminer l'écart entre 2 repères de référence impairs (intervalle entre repères de référence). Cette valeur (20,00 mm pour des règles Heidenhain) doit être inscrite dans le PM 34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
Vérifier la piste de référence de la règle, y compris l'électronique de traitement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20004 [Canal %1:] Axe %2 Repère de référence manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Dans le système de mesure linéaire à codage des distances, deux repères de référence n'ont pas été trouvés sur le trajet de recherche défini (paramètre machine spécifique à l'axe PM 34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST).
Les règles avec codage des distances ne nécessitent pas de came de ralentissement (toutefois si elle existe, la came est exploitée). La touche de sens en mode manuel détermine le sens de la recherche. Le trajet de recherche PM 34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST dans lequel 2 repères de référence sont attendus, est compté à partir du point de départ.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Déterminer la distance entre 2 repères de référence impairs (intervalle entre repères de référence). Cette valeur (20,00 mm pour des règles Heidenhain) doit être inscrite dans le PM34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
Vérifier la piste de référence de l'échelle, y compris de l'électronique de traitement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20005 [Canal %1:] Axe %2 Accostage du point de référence interrompu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La prise de référence n'a pas pu être achevée pour tous les axes indiqués (p. ex. interruption suite à : absence d'un déblocage des régulateurs, une commutation du système de mesure, un relâchement de la touche de sens, etc.).
Dans le cas des systèmes de mesure à intervalles codés, l'alarme survient aussi lorsque la valeur 1 (came de référence) est réglée dans le PM34000 $MA_REFP_CAM_IS_ACTIV et lorsqu'une des conditions citées sous Remède est remplie.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les causes d'interruption possibles :
- Les régulateurs ne sont pas libérés : signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX2.1 (Libération des régulateurs)
- Commutation du système de mesure : signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (Système de mesure de position 1/2)
- Il manque la touche de déplacement + ou - : signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (Touches de déplacement plus/moins)
- Correction de la vitesse d'avance par commutateur = 0
- Le blocage de l'avance est actif
- L'arrêt précis n'a pas été réalisé dans le temps indiqué par le PM 36020 $MA_POSITIONING_TIME

Le PM spécifique aux axes PM34110 $MA_REFP_CYCLE_NR détermine quels axes participent à la prise de référence spécifique au canal :
ValeurSignification
-1 :aucune prise de référence spécifique au canal, départ programme sans prise de référence.
0 :aucune prise de référence spécifique au canal, départ programme avec prise de référence.
1-8 :prise de référence spécifique au canal. Le nombre introduit correspond à l'ordre de prise de référence (lorsque tous les axes dont le contenu est 1 ont atteint le point de référence, les axes dont le contenu est 2 démarrent et ainsi de suite).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20006 [Canal %1:] Axe %2 Vitesse de coupure pour accostage du point de référence non atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La fin de la came a été atteinte pendant la phase 2 de l'accostage du point de référence (attendre le repère zéro), mais la vitesse d'accostage du point de référence ne se trouvait pas dans la fenêtre de tolérance. (Cela peut se produire si l'axe se trouve déjà sur la fin de la came au début de l'accostage du point de référence. La phase 1 est alors considérée comme déjà terminée et n'est pas lancée.) La phase 2 est annulée (cette fois-ci avant la came) et l'accostage du point de référence est automatiquement relancé avec la phase 1. Si la vitesse d'accostage n'est pas atteinte lors de la 2ème tentative, la prise de référence est définitivement abandonnée et une alarme est générée.
Vitesse d'accostage : PM 34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER
Tolérance de vitesse : PM 35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Réduire le PM de la vitesse d'accostage, PM34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER et/ou augmenter le PM de tolérance de vitesse, PM35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20007 [Canal %1:] Axe %2 Accostage du point de référence nécessite 2 systèmes de mesure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour l'initialisation PM34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6, 2 capteurs sont nécessaires !

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Modifier le mode de prise de référence PM34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou installer un second capteur et le configurer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20008 [Canal %1:] Axe %2 Accostage du point de référence nécessite 2e système de mesure avec référence

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour l'initialisation PM34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6, la prise de référence doit avoir été faite pour le second capteur.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le mode de prise de référence PM34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou effectuer la prise de référence du second capteur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20050 [Canal %1:] Axe %2 Déplacement à l'aide de la manivelle actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Les axes ne peuvent être déplacés de façon manuelle à l'aide des touches de déplacement, étant donné que des déplacements sont encore effectués sous la commande de la manivelle.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Décider si l'axe doit être déplacé à l'aide des touches ou de la manivelle. Mettre un terme au déplacement à la manivelle, le cas échéant en effaçant la distance restant à parcourir dans l'axe (signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX2.2 (Effacement de la distance restant à parcourir / reset de broche).

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20051 [Canal %1:] Axe %2 Déplacement à l'aide de la manivelle impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le déplacement de l'axe s'effectue déjà à l'aide des touches de déplacement, de sorte qu'un déplacement à l'aide de la manivelle n'est plus possible.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Décider si l'axe doit être déplacé à l'aide des touches ou de la manivelle.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20052 [Canal %1:] Axe %2 déjà actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe doit se déplacer comme axe machine en mode manuel JOG à l'aide des touches de sens du tableau de commande machine. Cela n'est toutefois pas possible parce que :
1. il se déplace déjà comme axe géométrique (via l'interface spécifique au canal DB21-30 DBX12.6 / 12.7 (Touches de déplacement -/+) ou DB21-30 DBX16.6 / 16.7 (Touches de déplacement -/+) ou DB21-30 DBX20.6 / 20.7 (Touches de déplacement -/+)) ou
2. il se déplace déjà comme axe machine (via l'interface spécifique à l'axe, DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (Touches de déplacement plus/moins)) ou
3. un frame destiné à un système de coordonnées pivoté est valable et un autre axe géométrique qui y participe est déjà déplacé en mode manuel à l'aide des touches de sens.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Interrompre le déplacement par le biais de l'interface du canal ou de l'axe ou bien immobiliser l'autre axe géométrique.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20053 [Canal %1:] Axe %2 DRF, FTOCON, décalage d'origine externe impossibles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe est déplacé dans un mode (p. ex. Accostage du point de référence) qui n'autorise aucune interpolation supplémentaire.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre que l'axe ait atteint sa position de référence ou interrompre l'accostage du point de référence avec Reset et relancer DRF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20054 [Canal %1:] Axe %2 Mauvais indice pour axe indexé en JOG

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: 1. L'axe indexé visualisé doit effectuer un déplacement relatif en mode manuel (JOG) (à concurrence d'une position d'indexage). Toutefois, plus aucune position d'indexage n'est disponible dans le sens présélectionné.
2. L'axe se trouve sur la dernière position d'indexage. Lors du déplacement relatif, la limitation de la zone de travail ou le fin de course logiciel est atteint sans être précédé d'une position d'indexage sur laquelle l'axe pourrait s'arrêter.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger (compléter) la liste des positions d'indexage par le biais des paramètres machine
PM 10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
PM 10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
PM 10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
PM 10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2
ou donner d'autres valeurs aux limitations de la zone de travail ou aux fins de course logiciels.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20055 [Canal %1:] Broche maître inexistante en mode JOG

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: L'axe visualisé doit être déplacé comme axe machine en mode manuel (JOG) avec avance par tour, mais aucune broche maître qui pourrait lui fournir la vitesse réelle de rotation n'est définie.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Lorsque l'avance par tour doit aussi être active en mode JOG, une broche maître doit être déclarée par le biais du paramètre machine spécifique au canal PM 20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Puis, dans le groupe fonctionnel PARAMÈTRES avec les touches logicielles "DONNÉES RÉGLAGE" et "DONNÉES JOG", il faut ouvrir une fenêtre dans laquelle la fonction G95 devra être sélectionnée. L'avance en manuel (JOG) peut ensuite être introduite en [mm/tr]. (Quand une valeur de 0 mm/tr est réglée pour l'avance manuelle JOG, la commande utilise la valeur inscrite dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 32050 $MA_JOG_REV_VELO ou bien, dans le cas d'un déplacement en rapide, celle du PM 32040 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID).
Le passage de la fonction G95 à la fonction G94 désactive l'avance par tour en mode JOG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20056 [Canal %1:] Axe %2 Avance par tour impossible. Axe/Broche %3 à l'arrêt

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un axe doit être déplacé en mode JOG avec une avance par tour mais l'avance de l'axe/la broche dont il devrait bénéficier pour sa propre avance est nulle.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Déplacer l'axe/la broche dont dépend l'avance de l'axe en question.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20057 [Canal %1:] Bloc %2 Avance par tour pour axe/broche %3 est <= zéro

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Une avance par tour a été programmée pour un axe/une broche, mais aucune vitesse ne l'a été ou bien la valeur programmée est inférieure ou égale à zéro.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Corriger le programme pièce ou
- Indiquer l'avance correcte pour les axes AP au niveau de l'interface VDI ou
- Pour les axes d'oscillation, indiquer l'avance dans la SD 43740 $SA_OSCILL_VELO.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20058 [Canal %1:] Axe %2 Avance par tour : source d'avance inamissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un axe ou une broche doivent être déplacés avec une avance par tour. L'axe ou la broche de référence définis dans le SD 43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE pointent sur eux-mêmes. Ce couplage est impossible.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier en conséquence l'axe/la broche de référence dans SD 43300.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20059 [Canal %1:] Axe %2 déjà activé pour %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Cause

Description: Il est envisagé de déplacer l'axe (axe machine, axe géométrique ou axe d'orientation) avec les touches de sens ou une manivelle dans le mode "Automatique&Jog" (voir PM10735 $MN_JOG_MODE_MASK). Cela n'est pas possible pour les raisons suivantes (voir le paramètre 3) :
1. l'axe est déjà activé comme broche rotative
2. l'axe est un axe AP
3. l'axe est déjà activé comme axe d'oscillation synchrone
4. l'axe est déjà activé comme axe de commande
5. l'axe est déjà activé comme axe asservi
6. un frame est en vigueur pour une rotation du système de coordonnées et un axe impliqué dans le mouvement JOG requis de l'axe géométrique n'est pas disponible
7. une rotation du conteneur d'axes a été activée par NCU-Link
Remarque : cette alarme identifie un axe "inapte au mode JOG" auquel on a confié une tâche à exécuter en JOG. Par conséquent, le NCK ne passe pas dans "JOG interne".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre la fin du déplacement de l'axe ou l'interrompre par un effacement de la distance restant à parcourir ou par un Reset.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20060 [Canal %1:] Axe %2 ne peut être déplacé en tant qu'axe géométrique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe

Description: L'axe ne se trouve pas actuellement à l'état "axe géométrique". Il ne peut donc pas être déplacé comme axe géométrique en mode JOG.
Lorsque l'abréviation SCP (système de coordonnées pièce) apparaît dans la fenêtre d'affichage "Position", seuls les axes géométriques sont déplaçables avec les touches de sens ! (SCM ... système de coordonnées machine ; tous les axes machine peuvent désormais être déplacés à l'aide des touches de sens du tableau de commande machine).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la manipulation pour déterminer si ce sont vraiment des axes géométriques qui sont à déplacer ; sinon passer sur les axes machine à l'aide de la touche "SCP/SCM" du tableau de commande machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20061 [Canal %1:] Axe %2 ne peut pas être déplacé en tant qu'axe d'orientation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe

Description: L'axe n'est pas un axe d'orientation et ne peut donc pas être déplacé en tant que tel dans le mode JOG.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir l'axe comme axe d'orientation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20062 [Canal %1:] Axe %2 déjà actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe visualisé se déplace déjà comme axe machine. Il ne peut donc pas être utilisé comme axe géométrique.
En mode manuel (JOG), le déplacement d'un axe peut s'effectuer via 2 interfaces différentes :
1. comme axe géométrique : via l'interface spécifique au canal DB21-30 DBX12.6 / 12.7 (Touches de déplacement -/+)
2. comme axe machine : via l'interface spécifique à l'axe DB31, ... DBX4.7 / 4.6 (Touches de déplacement plus/moins)
Le tableau de commande machine standard ne permet pas d'utiliser un axe à la fois comme axe machine et comme axe géométrique !

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Départ de l'axe géométrique uniquement lorsque le mouvement de déplacement comme axe machine est terminé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20063 [Canal %1:] Axe %2 Déplacement d'axes d'orientation sans transformation impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe

Description: On tente de déplacer un axe d'orientation en mode JOG, sans que la transformation d'orientation ne soit activée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Activer la transformation de l'orientation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20064 [Canal %1:] Axe %2 La sélection de plusieurs axes n'est pas autorisée lorsque l'angle au sommet est actif.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Lorsque l'angle au sommet est activé, il n'est pas possible d'activer simultanément plus d'un axe géométrique en mode JOG avec les touches de déplacement. Même le déplacement simultané d'un axe géométrique comme axe machine n'est pas autorisé.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Déplacement de l'axe géométrique possible uniquement après achèvement du déplacement d'un autre axe géométrique ou d'un axe machine.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20065 [Canal %1:] Broche maître non définie pour les axes geométriques en mode manuel (JOG)

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: L'axe visualisé doit se déplacer comme axe géométrique en mode manuel (JOG) avec une avance par tour mais aucune broche maître qui pourrait lui fournir la vitesse réelle de rotation n'est définie.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Lorsque l'avance par tour doit aussi être active en mode JOG, une broche maître doit être déclarée par le biais du paramètre machine spécifique au canal PM 20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Puis, dans le groupe fonctionnel PARAMÈTRES avec les touches logicielles "DONNÉES RÉGLAGE" et "DONNÉES JOG", il faut ouvrir une fenêtre dans laquelle la fonction G95 devra être sélectionnée. L'avance en manuel (JOG) peut ensuite être introduite en [mm/tr]. (Quand une valeur de 0 mm/tr est réglée pour l'avance manuelle JOG, la commande utilise la valeur inscrite dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 32050 $MA_JOG_REV_VELO ou bien, dans le cas d'un déplacement en rapide, celle du PM 32040 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID). Le passage de la fonction G95 à la fonction G94 désactive l'avance par tour en mode JOG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20070 [Canal %1:] Axe %2 Fin de course logiciel %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = "+" ou "-"

Description: L'axe se déplace comme axe de positionnement entièrement piloté par l'AP et la position de destination se situe derrière le fin de course logiciel correspondant. Aucun déplacement n'est effectué. Dans le cas d'un message additionnel à l'alarme 20140, l'axe est déplacé comme axe de commande.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Prescrire une position de destination plus proche. Modifier le PM pour le fin de course logiciel. Le cas échéant, activer un autre fin de course logiciel. Dégager l'axe avec JOG.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20071 [Canal %1:] Axe %2 Limite de zone de travail %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = "+" ou "-"

Description: L'axe visualisé est utilisé comme "axe de positionnement piloté entièrement par l'AP". Sa position de destination se situe derrière la limite réglée pour la zone de travail. Aucun déplacement n'est effectué. Dans le cas d'un message additionnel à l'alarme 20140, l'axe est déplacé comme axe de commande.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Prescrire une position de destination plus proche.
- Désactiver la limitation de la zone de travail.
- Régler une autre limitation de zone de travail.
- Dégager l'axe avec JOG

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20072 [Canal %1:] Axe %2 n'est pas un axe indexé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe

Description: L'axe visualisé est utilisé comme "axe de positionnement piloté entièrement par l'AP". Dans la FC TEIL-ACHS, sa position de destination est paramétrée comme numéro de position d'indexage - l'axe n'est toutefois pas un axe indexé.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Utiliser le FC POS-ACHS pour les axes linéaires et les axes rotatifs ou déclarer l'axe comme axe indexé. Paramètres machine correspondants pour la déclaration d'axe indexé :
Corriger le PM30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
Corriger le PM10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
Corriger le PM10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
Corriger le PM10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
Corriger le PM10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20073 [Canal %1:] Axe %2 ne peut être repositionné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe

Description: L'axe de positionnement piloté entièrement par l'AP ne peut pas être positionné puisqu'il a déjà été relancé via l'interface VDI et est encore actif. Aucun mouvement de repositionnement n'est effectué, le mouvement déclenché par l'interface VDI n'est pas influencé.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Néant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20074 [Canal %1:] Axe %2 Indice mal positionné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour un axe de positionnement piloté entièrement par l'AP qui a été déclaré axe indexé, l'AP a défini un numéro d'indice non disponible dans la table.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler le numéro d'axe indexé défini par l'AP et le corriger le cas échéant. Si le numéro d'axe indexé est correct et que l'alarme est due à une liste trop courte des positions d'indexage, contrôler les paramètres machine relatifs à la déclaration des axes indexés.
Corriger le PM 30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
Corriger le PM 10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
Corriger le PM 10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
Corriger le PM 10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
Corriger le PM 10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20075 [Canal %1:] Axe %2 ne peut pas osciller actuellement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe

Description: L'axe ne peut actuellement effectuer aucun mouvement d'oscillation étant donné qu'il se déplace déjà, p. ex. en manuel.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Achever l'autre mouvement de déplacement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20076 [Canal %1:] Axe %2 oscille - aucun changement de mode possible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe

Description: L'axe exécute un mouvement d'oscillation, le changement de mode est impossible étant donné que le mouvement d'oscillation n'est pas permis dans le mode sélectionné.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Ne pas déclencher un tel changement de mode. Faire contrôler l'axe par l'AP et veiller dans le programme AP à ce que l'axe ait achevé le mouvement d'oscillation lors de tels changements de mode.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20077 [Canal %1:] Axe %2 Position programmée se trouve derrière le fin de course logiciel %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = "+" ou "-"

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'axe est déplacé en tant qu'axe d'oscillation et la position de destination (position d'inversion de sens ou position finale) se trouve derrière le fin de course logiciel correspondant. Aucun déplacement n'est effectué.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Prescrire une position de destination plus proche.
Modifier le PM pour fin de course logiciel.
Le cas échéant, activer un autre fin de course logiciel.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20078 [Canal %1:] Axe %2 Position programmée se trouve derrière la limite de zone de travail %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = "+" ou "-"

Description: L'axe est déplacé en tant qu'axe d'oscillation et la position de destination (position d'inversion de sens ou position finale) se trouve derrière la limite active de la zone de travail concernée. Aucun déplacement n'est effectué.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Prescrire une position de destination plus proche.
Désactiver la limitation de zone de travail.
Régler une autre limitation de zone de travail.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20079 [Canal %1:] Axe %2 Distance d'oscillation %3 <= 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = longueur

Description: L'axe est déplacé en tant qu'axe d'oscillation et la distance à parcourir est inférieure ou égale à zéro car les deux points d'inversion de sens se trouvent à une position identique ou bien un point d'inversion de sens a été décalé au-delà de l'autre point d'inversion de sens en sens contraire du sens d'oscillation. Aucun déplacement n'est effectué.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Prescrire une position de destination correcte (position d'inversion de sens, position finale).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20080 [Canal %1:] Axe %2 Aucune manivelle affectée pour correction

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe

Description: Une affectation de manivelle manque pour cet axe alors que la correction par manivelle a été lancé en automatique. Lorsque la désignation d'axe manque avec une correction active de vitesse FD > 0 dans l'alarme, aucun premier axe géométrique n'est défini dans ce canal CN. Le bloc sera traité sans correction par manivelle.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Si l'influence par manivelle est souhaitée, il faut activer une manivelle.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20081 [Canal %1:] Axe %2 La position de freinage ne peut pas être acceptée comme nouvelle position d'inversion

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe

Description: Lorsque l'inversion de l'oscillation est demandée depuis un équipement externe, la position de freinage ne
peut pas être acceptée comme nouvelle position d'inversion, car une modification du point d'inversion par manivelle ou touche JOG est active.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver le signal VDi 'Modifier le point d'inversion', puis le réactiver :
- avec 'Inversion de l'oscillation de l'extérieur' ou
- en modifiant le point d'inversion avec la manivelle ou
- en modifiant le point d'inversion avec la touche JOG.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20082 [Canal %1:] Axe %2 Limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = "+" ou "-"

Description: L'axe visualisé est utilisé comme "axe de positionnement piloté entièrement par l'AP" et la limitation de la zone de travail spécifique au système de coordonnées est violée dans cet axe. Il n'y a pas de déplacement.
Dans le cas d'un message additionnel à l'alarme 20140, l'axe est déplacé comme axe de commande.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Prescrire une position de destination plus proche.
- Désactiver la limitation de la zone de travail.
- Régler une autre limitation de zone de travail.
- Dégager l'axe avec JOG

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20083 [Canal %1:] Axe %2 La position programmée figure derrière la limitation de la zone de travail %3 définie dans le système de coordonnées

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe
%3 = "+" ou "-"

Description: L'axe est déplacé en tant qu'axe d'oscillation et la position de destination (position d'inversion de sens ou position finale) se trouve derrière la limitation de la zone de travail définie dans le système de coordonnées. Aucun déplacement n'est effectué.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Prescrire une position de destination plus proche.
Désactiver la limitation de zone de travail.
Régler une autre limitation de zone de travail.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20085 [Canal %1:] Manivelle pour contour : sens de déplacement inadmissible ou dépassement du point de début de bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Un déplacement a été effectué avec la manivelle pour contour dans le sens opposé au sens programmé, et le point de départ de la trajectoire au début du bloc a été atteint.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Tourner la manivelle pour contour dans le sens contraire.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20090 Axe %1 Accostage de butée impossible. Vérifier le programme et les données d'axe.

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: 1. La fonction "Accostage d'une butée" a été programmée à l'aide de l'instruction FXS[AX]=1, mais l'axe n'admet pas (encore) cette instruction. Vérifier PM37000 $MA_FIXED_STOP_MODE. Cette fonction n'est pas disponible pour les axes Gantry ou simulés.
2. Aucun déplacement n'a été programmé pour l'axe AX. AX est un descripteur d'axe machine.
3. Pour l'axe/la broche pour lequel la fonction "Accostage d'une butée" a été programmée, il faut toujours programmer un déplacement dans le bloc d'accostage.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Vérifier le type d'axe.
- Vérifier le PM37000 $MA_FIXED_STOP_MODE.
- Dans le bloc d'accostage, manque-t-il un déplacement pour l'axe machine ?

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20091 Axe %1 n'a pas atteint la butée

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Lors d'une tentative d'accostage d'une butée, la position finale programmée n'a pas été atteinte ou le déplacement a été interrompu. L'alarme peut être masquée à l'aide du PM37050 $MA_FIXED_STOP_ALARM_MASK.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Correction du programme pièce et les réglages :
- Le bloc de déplacement a-t-il été interrompu ?
- Si la position de l'axe coïncide avec la position finale programmée, il faut corriger la position finale.
- Si la position finale programmée se situe dans la pièce, il faut vérifier le critère de déclenchement.
- L'écart par rapport au contour programmé qui déclenche l'alarme est-il excessif ? La limite de couple réglée est-elle trop élevée ?

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20092 Axe %1 Accostage butée encore actif

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: On a tenté de déplacer un axe qui vient d'accoster une butée et qui se trouve encore en butée ou alors que l'annulation n'est pas encore achevée.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Contrôler les points suivants :
- Un déplacement d'axes géométriques provoque-t-il aussi le déplacement de l'axe se trouvant en butée ?
- Une sélection a-t-elle lieu bien que l'axe soit en butée ?
- L'annulation a-t-elle été interrompue par un Reset ?
- L'AP a-t-il fait commuter le signal d'acquittement ?

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20093 Axe %1 La surveillance d'immobilisation en butée a fonctionné

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Depuis que la sélection a été effectuée, la position de l'axe se situe en dehors de la fenêtre d'immobilisation.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Contrôle de la mécanique, p. ex. la butée est-elle brisée ? La pièce à bloquer a-t-elle cédé ?
- Fenêtre de position pour la surveillance d'immobilisation trop petite (PM 37020 $MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF) (SD 43520 $SA_FIXED_STOP_WINDOW). Valeur par défaut toujours 1 mm.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20094 Axe %1 La fonction a été abandonnée

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La fonction a été abandonnée. Les raisons possibles sont :
- L'apparition d'un blocage des impulsions ne permet pas d'appliquer le couple plus longtemps.
- L'AP a annulé les acquittements.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Vérifier si
- il y a un blocage des impulsions de l'unité d'alimentation/de récupération ou de l'AP
- les bits d'acquittement ont été effacés par l'AP alors que NCK n'a demandé aucune annulation.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20095 Axe %1 couple de maintien non valide, couple mesuré %2

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = couple de maintien courant à l'activation du test de freinage

Description: Le couple de maintien courant à l'activation du test de freinage ne peut pas être réalisé avec le paramétrage présent du test de freinage.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le paramétrage pour le contrôle fonctionnel du test de freinage :
- Le couple pour la compensation de poids dans le paramètre d'entraînement p1532 devrait correspondre approximativement au couple de maintien courant. Le couple de maintien courant est affiché dans le texte de l'alarme.
- Le couple prescrit pour le test de freinage PM 36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE doit être réglé à une valeur supérieure à celle du couple de maintien courant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20096 Axe %1 Test frein interrompu, information supplémentaire %2

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = information d'erreur s'appuyant sur $VA_FXS_INFO

Description: Le test de frein a détecté un problème. L'information supplémentaire donne une explication plus précise sur l'origine de l'alarme. L'interprétation doit être lue dans la documentation à la variable système $VA_FXS_INFO.
Information supplémentaire :
0: Pas d'information supplémentaire disponible.
1: Type d'axe si axe AP ou axe de commande.
2: Position finale atteinte, déplacement terminé.
3: Annulation par RESET CN (touche Reset).
4: Fenêtre de surveillance dépassée.
5: La réduction du couple a été refusée par l'entraînement.
6: L'AP a annulée la libération.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Suivre les conditions marginales du test de frein, voir info supplémentaire.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20097 Axe %1 Sens de déplacement erroné pour le test de freinage

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour le sens de déplacement sélectionné, le test de freinage s'effectue avec un couple erroné pour le couple résistant actuel.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Effectuer le test de freinage dans l'autre sens
- Adapter plus précisément le paramètre d'entraînement p1532 aux conditions de charge actuelles. L'alarme survient uniquement si le couple actuel diffère de plus de 7,5 % du paramètre d'entraînement p1532 du PM 36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE lorsque le frein est ouvert.
- Avec le PM 36968 $MA_SAFE_BRAKETEST_CONTROL, bit 0 = 1, activer la détermination automatique du couple résistant au moment où débute le test de freinage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20100 [Canal %1:] Mauvaise configuration pour la fonction de numérisation

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: - La fonction de numérisation est en attente de la définition de 3 axes géométriques dans le canal.
- Etant donné le débit à disposition pour la transmission des positions réelles et des vitesses de consigne entre la CN et l'appareil de numérisation, il n'est pas possible de régler une période d'appel de l'interpolateur inférieure à 5 ms.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Avec des paramètres machine, définir 3 axes géométriques pour le canal de numérisation.
- Utiliser une pédiode d'appel de l'interpolateur supérieure à 5 ms.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

20101 Etablissement de liaison impossible avec l'appareil de numérisation

Description: La tentative de synchronisation de la liaison avec l'appareil de numérisation et de transfert des paramètres machine a été abandonnée après dépassement du temps imparti de 15 secondes.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la liaison avec l'appareil de numérisation (câble RS422, tension d'alimentation) et s'assurer que l'appareil de numérisation est sous tension.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20102 [Canal %1:] Transformation active inexistante ou inadmissible en numérisation

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La numérisation 3 + 2 axes présuppose qu'une transformation cinématique est active. Les transformations admissibles sont la transformation universelles 5 axes et la tête orientable à renvoi d'angle.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:
- Avant la numérisation, activer une transformation tolérable.
- Avec un paramètre machine, sélectionner le mode 3 axes pour la numérisation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20103 [Canal %1:] Le module de numérisation ne permet pas la numérisation 3 + 2 axes

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Pour la numérisation 3+2 axes, il faut que la NCU et le module de numérisation maîtrisent le mode 3+2 axes.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:
- Actualiser le logiciel pour le module de numérisation.
- Avec un paramètre machine, sélectionner le mode 3 axes pour la numérisation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20105 [Canal %1:] Axes arrêtés par appareil de numérisation. Code d'erreur : %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = code d'erreur de l'appareil de numérisation

Description: L'appareil de numérisation a détecté un défaut de communication et a signalé ce dernier à la CN.

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Code d'erreur 1 : vérifier le câble reliant la CN à l'appareil de numérisation. Autres codes d'erreur : voir le manuel de l'appareil de numérisation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20106 L'appareil de numérisation a déclenché un arrêt d'urgence

Description: L'appareil de numérisation a détecté un défaut grave et a déclenché un arrêt d'urgence. Cause : indiquée sur l'unité de visualisation de l'appareil de numérisation.

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: -

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20108 Reçu paquet de données invalide de l'appareil de numérisation. Codes d'erreur %1, %2

Paramètres: %1 = code d'erreur du paquet cyclique
%2 = code d'erreur du paquet out of band

Description: La CN a reçu de l'appareil de numérisation un paquet de données inexploitable.

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Code d'erreur : 0, 0: vérifier le câble vers la CN. Autres codes d'erreur : p. ex. en-tête erroné, total de contrôle erroné (voir documentation de développement).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20109 Erreur lors de la communication de numérisation : code d'état du CI Com : %1

Paramètres: %1 = octet d'état

Description: Le circuit intégré assurant la communication série avec l'appareil de numérisation signale une erreur de transmission par l'intermédiaire de son octet d'état (erreur de frame, de parité etc).

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier le câblage avec l'appareil de numérisation : en particulier son blindage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20120 Axe %1 : Trop de relations de compensation.

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Compensation d'interpolation avec tables. Par axe, le nombre maximal définissable des relations de compensation est limité au nombre d'axes du système. En présence de cette alarme, la compensation d'interpolation est automatiquement désactivée pour cet axe.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier et corriger le paramètre de la table $AN_CEC_OUTPUT_AXIS et/ou désactiver une ou plusieurs tables (SD 41300 $SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20121 Axe %1 : erreur de configuration dans le tableau de compensation %2

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = table de compensation

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Compensation d'interpolation avec tables. Les réglages du tableau déclaré ne sont pas autorisés. Pour les variables système, les réglages valables sont $AN_CEC_MAX >= $AN_CEC_MIN et $AN_CEC_STEP != 0. Cette table est désactivée automatiquement.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier les données caractéristiques de la table de compensation et les corriger. Si l'erreur est introuvable, l'alarme peut être inhibée ; à cet effet, désactiver la table ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou désactiver la compensation dans l'axe ($MA_CEC_ENABLE).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20122 Table de compensation %1 : Affectation d'axe invalide

Paramètres: %1 = table de compensation

Description: Compensation d'interpolation avec tables. L'affectation des axes d'entrée ou de sortie de la table indiquée est interdite. Pour les variables système, les valeurs valables sont $AN_CEC_INPUT_AXIS et $AN_CEC_OUTPUT_AXIS != 0. Cette table est désactivée automatiquement.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier l'affectation des axes de la table de compensation et la corriger. Si l'erreur est introuvable, l'alarme peut être inhibée ; à cet effet, désactiver la table ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou désactiver la compensation dans l'axe ($MA_CEC_ENABLE).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20123 Axe %1 : affectation différente des tables à multiplier

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Compensation d'interpolation avec tables. Les deux tables dont les sorties doivent être multipliées entre elles sont affectées à des axes de sortie différents. La compensation dans cet axe est automatiquement désactivée.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Vérifier les données caractéristiques des tables de compensation ($AN_CEC_OUTPUT_AXIS et $AN_CEC_MULT_BY_TABLE) et les corriger.
Si l'erreur est introuvable, l'alarme peut être inhibée ; à cet effet, désactiver la compensation dans l'axe ($MA_CEC_ENABLE) ou désactiver les tables ($SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20124 Axe %1 : somme trop grande des valeurs de compensation

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La somme des valeurs de compensation issues de toutes les tables affectées à l'axe a dépassé la valeur limite PM32720$MA_CEC_MAX_SUM et a dû être limitée. Cela a pu engendrer des défauts de contour.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les données caractéristiques des tables de compensation affectées à l'axe.
Vérifier les courbes caractéristiques dans les tables ($AN_CEC).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20125 Axe %1 : modification trop rapide de la valeur de compensation

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La valeur de compensation a changé plus rapidement que ne le permet PM32730 $MA_CEC_MAX_VELO . Elle a dû être limitée temporairement. Le trajet manquant est récupéré ; des défauts de contour peuvent toutefois être survenus.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Vérifier les données caractéristiques des tables de compensation affectées à l'axe.
Vérifier les courbes caractéristiques dans les tables ($AN_CEC). Eventuellement, il se peut aussi que l'un des axes d'entrée se soit déplacé plus rapidement que prévu.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20130 [Canal %1:] Surveillance du contour par fonction 'tunnel'

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La pointe de l'outil a quitté le tunnel placé autour du contour programmé, ce qui signifie que l'écart de la pointe de l'outil au contour programmé était supérieur à la valeur indiquée dans le PM21050 $MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler successivement les points suivants :
1. La machine est-elle en état de marche ? L'alarme n'a-t-elle pas été déclenchée par un axe à déplacement difficile, un bris d'outil ou une collision ?
2. Si la machine est en état de marche, réduire la vitesse ou améliorer le réglage des régulateurs.
3. Eventuellement, augmenter le tunnel et observer le défaut par le biais de la sortie analogique pour en déterminer la cause.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20139 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : marqueur invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Il n'est pas possible de définir ou d'effacer un marqueur dans l'action de synchronisation du déplacement.
Les raisons peuvent être les suivantes :
SETM() : le nombre maximum de marqueurs est dépassé ; un marqueur est déjà défini.
CLEARM() : les marqueurs indiqués figurent dans une plage de valeurs non autorisée.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: SETM() : utiliser le marqueur dans la plage de valeurs valide ; ne pas redéfinir un marqueur déjà défini.
CLEARM() : utiliser le marqueur dans la plage de valeurs valide.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20140 [Canal %1:] Action synchrone au déplacement : déplacement de l'axe de commande %2 voir alarme CN %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = axe
%3 = alarme CN

Description: Une alarme CN a été constatée sur un axe de commande dont le déplacement doit s'effectuer à partir d'une action synchrone au déplacement. Celle-ci est sortie dans le 3ème paramètre en tant que numéro d'alarme MMC.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Voir l'information d'aide des alarmes supplémentaires.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20141 [Canal %1:] Action synchrone au déplacement : type d'axe invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: L'instruction sollicitée n'est pas admise pour l'axe de commande ou pour la broche dans l'état actuel des axes. L'alarme survient pour des axes de commande (POS, MOV), des instructions de broche issues d'actions synchrones au déplacement (M3/M4/M5, SPOS), de déplacements conjugués (TRAILON, TRAILOF) et de couplage par valeur pilote (LEADON, LEADOF).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Commencer par arrêter l'axe ou par désactiver le couplage puis sélectionner un nouvel état des axes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20142 [Canal %1:] Axe de commande %2 : Rotation du conteneur d'axes déjà débloquée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = axe

Description: L'instruction de l'action synchrone n'est pas autorisée sur une broche libérée à la rotation de conteneur d'axes. L'alarme apparaît que lorsque la broche passe sur une autre NCU.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Placer l'instruction de l'action synchrone avant la libération de rotation du conteneur d'axe ou après la rotation (selon l'application).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20143 [Canal %1:] Axe %2 L'axe de commande ne peut pas être démarré car il est contrôlé par l'AP

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: On a essayé de démarrer un axe de commande par une action synchrone relative au bloc ou une action modale. Comme cet axe est contrôlé par l'AP, le démarrage est impossible.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Mettre fin au contrôle de l'axe par l'AP et redonner ainsi le contrôle de l'axe au canal ou démarrer l'axe de commande avec une action synchrone statique.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20144 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : Accès aux variables système impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Lors de l'utilisation de variables système, il est toujours supposé qu'un processus de lecture/d'écriture peut accéder aux données nécessaires. Lors de l'accès aux valeurs réelles des capteurs ou aux entrées/sorties tout ou rien, le résultat est tributaire de la disponibilité des composants matériels correspondants. L'alarme 20144 est générée, si aucune valeur valable n'est livrée lors d'un accès pendant des actions synchrones. En dehors d'actions synchrones, un tel accès en lecture/écriture provoque un arrêt de décodage de bloc jusqu'à l'arrivée des données. Le décodage de bloc est ensuite poursuivi.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: S'assurer que l'accès p. ex. aux composants matériels nécessaires est possible avant d'effectuer une lecture/écriture des variables système.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20145 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : erreur arithmétique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Un débordement est survenu lors du calcul d'une expression arithmétique pour une action synchrone au déplacement (p. ex. division par zéro).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger l'expression erronée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20146 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : trop de niveaux d'imbrication

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Le calcul des expressions arithmétiques dans des actions synchrones au déplacement utilise une pile (stack) d'opérandes de taille fixe préréglée. Cette pile peut déborder lorsque les expressions sont très complexes.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger l'expression erronée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20147 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : ordre inexécutable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Un ordre du bloc d'action synchrone n'est pas exécutable, par exemple un Reset n'est pas exécutable pour l'action synchrone qui le contient.
Mesures de niveau 2
- La version Embargo ne permet pas de mesurer dans une action synchrone
- MEASA a été programmé dans une action synchrone
- La mesure est déjà activée
- Erreur de programmation (voir alarme 21701)

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier l'action synchrone.
Mesures de niveau 2
Pour faciliter le diagnostic, commencer par exécuter le contrat de mesure à partir d'un programme pièce. Ne le transférer dans les actions synchrones que lorsqu'il a été exécuté sans erreur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20148 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : erreur interne %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Numéro de l'erreur

Description: Une erreur interne est survenue pendant l'exécution d'une action synchrone. Le numéro d'erreur est important pour diagnostiquer l'erreur et doit être signalé au fabricant.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier l'action synchrone.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20149 [Canal %1:] Bloc %2 Action synchrone au déplacement : indice invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Dans une action synchrone au déplacement, on a tenté d'accéder à une variable avec un indice non valable.
Exemple : ... DO $R[$AC_MARKER[1]] = 100
L'erreur intervient quand le mémento 1 présente une valeur supérieure au numéro de paramètre R maximum admissible.
Périphérie PROFIBUS/PROFINET :
L'indice de zone des slots / E/S qui a été utilisé pour l'écriture ou la lecture de données est invalide.
Causes :
1.: Indice de zone de slots / E/S >= nombre maximum de zones de slots / E/S disponibles.
2.: L'indice de zone de slots / E/S renvoie à une zone de slots / E/S qui n'est pas configurée.
3.: L'indice de zone slot / E/S renvoie à une zone slot / E/S qui n'a pas été validée pour une variable système.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Utiliser un indice valide.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20150 [Canal %1:] Gestion d'outils : L'AP met fin à un ordre interrompu

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: L'AP a mis fin à la suspension d'un ordre de la gestion d'outil - changement d'outil - (qui avait donné lieu à une alarme).

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

20160 [Canal %1:] Gestion d'outils : l'AP ne peut mettre fin qu'à des ordres abandonnés sur défaut

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: L'alarme signale que l'AP a l'intention de suspendre un ordre de gestion d'outils (changement d'outil) momentanément actif ou bien qu'il n'existe aucun ordre susceptible d'être suspendu. Le NCK refuse, car le canal est à l'état 'actif' (et l'interruption n'est pas autorisée) ou à l'état 'reset' (il n'y a alors rien à interrompre).

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Fonction d'information seulement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20170 [Canal %1:] Paramètres machine $AC_FIFO invalides

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La structure de la variable FIFO $AC_FIFO1 - $AC_FIFO10 définie par les paramètres machine PM 28260 $MC_NUM_AC_FIFO, PM 28262 $MC_START_AC_FIFO, PM 28264 $MC_LEN_AC_FIFO, PM 28266 $MC_MODE_AC_FIFO ne peut pas être rangée dans le champ de paramètres R défini par le PM 28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Augmenter le nombre de paramètres R ou réduire le nombre d'éléments FIFO.
PM28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM = PM28262 $MC_START_AC_FIFO + PM28260 $MC_NUM_AC_FIFO * (PM28264 $MC_LEN_AC_FIFO + 6)

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

20200 [Canal %1:] Numéro de broche %2 invalide pour correction fine d'outil

Paramètres: %1 = numéro de canal, canal de destination
%2 = numéro de broche

Description: Pour la broche indiquée dans l'ordre PUTFTOC, il n'existe aucune affectation broche-axe dans le canal de destination.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme dans le canal qui écrit la correction fine d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20201 [Canal %1:] Aucun outil n'est affecté à la broche %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche

Description: Pour que la correction fine d'outil puisse être prise en compte pour l'outil monté dans la broche, une affectation broche-outil doit être active. Ce n'est actuellement pas le cas dans le canal de destination de la correction fine d'outil pour la broche programmée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: 1. Modifier le programme pièce (écriture de la correction fine d'outil).
2. Programmer l'affectation broche/outil :
- TMON (surveillance de l'outil)
- GWPSON (sélection de l'outil)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20203 [Canal %1:] Aucun outil actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Une correction fine d'outil a été écrite à l'aide de PUTFTOC pour l'outil actif du canal %1. Aucun outil n'est actif dans ce canal. La correction ne peut donc pas être affectée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

20204 [Canal %1:] Ordre PUTFTOC inadmissible avec FTOCOF

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Une correction fine d'outil a été écrite à l'aide de PUTFTOC sur le canal %1. La correction fine d'outil n'est pas activée pour ce canal. FTOCON doit être actif dans le canal de destination de l'ordre PUTFTOC.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le programme dans le canal d'usinage : sélectionner FTOCON pour que le canal soit prêt à recevoir la commande PUTFTOC.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

20210 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Valeurs 'sans centres' erronées

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucun diamètre d'outil (aucune vitesse de rotation pour la broche) n'a pu être calculé pour la rectification sans centres, étant donné que les positions indiquées ne le permettaient pas. L'ancienne valeur S demeure active.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier le programme.
- Sélectionner de nouvelles positions de déplacement pour les axes sans centres
- ou inhiber le calcul à l'aide de G00.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20211 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Point d'appui en dehors des limites de zone

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le point d'appui calculé pour la rectification sans centres se situe au-delà des limites de zone.
Paramètres machine :
Corriger le PM21518 $MC_TRACLG_CONTACT_UPPER_LIMIT
Corriger le PM21520 $MC_TRACLG_CONTACT_LOWER_LIMIT

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier les positions des axes sans centre et les paramètres machine.
- Modifier le programme.
- Sélectionner de nouvelles positions de déplacement pour les axes sans centres
- ou inhiber le calcul à l'aide de G00.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

20300 [Canal %1:] Axe %2 Orientation impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le déplacement de l'axe d'orientation (virtuel) affiché nécessite une orientation d'outil, qui est incompatible avec la cinématique de la machine.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Interruption du déplacement JOG et prescription d'une autre modification (possible) de l'orientation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

21550 [Canal %1:] Axe %2 S'éloigner du fin de course matériel est impossible. Cause : %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe
%3 = Cause

Description: Une tentative a été faite pour dégager un axe asservi par un couplage d'axes ou un axe d'arrivée d'une transformation par le biais de l'axe pilote ou de l'axe de départ de la transformation. Cela n'est pas admis dans la situation actuelle.
Causes possibles :
1 Sens de dégagement pas autorisé
2 Le couplage n'est pas synchrone
3 Le dégagement n'est pas autorisé pour le couplage activé
4 En réserve
5 Le dégagement n'est pas autorisé pour la transformation activée

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Pour remédier selon la cause :
1 Prescrire un autre sens de dégagement
2 Désactiver le couplage et déplacer séparément l'axe ou les axes
3 Désactiver le couplage et déplacer séparément l'axe ou les axes
4 En réserve
5 Désactiver la transformation et déplacer séparément l'axe ou les axes

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21610 [Canal %1:] Axe %2 Codeur %3 Fréquence dépassée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = chaîne de caractères (numéro du codeur)

Description: Dans le paramètre machine spécifique à un axe PM 36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... numéro du capteur, 1 ou 2), la fréquence maximale admise du capteur actuellement activé (signal d'interface spécifique à un axe DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (Système de mesure de position 1/2)) a été dépassée. Il se peut que le rapport entre la valeur réelle et la position mécanique du chariot ait été perdue.
L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Corriger le PM36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] et le signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX1.5 / 1.6 (Système de capteur de position 1/2).

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21612 [Canal %1:] Axe %2 Déblocage régulateurs remis à zéro, cause %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Cause de l'alarme

Description: Cause de l'alarme :
0 : Impossible de déterminer précisément la cause de l'alarme.
1 : Absence du signal d'interface DB31, ... DBX2.1 (Déblocage des régulateurs).
2 : Absence du signal d'interface DB31, ... DBX21.7 (Libération des impulsions).
3 : Le signal de l'entraînement DB31, ... DBX93.7 (Libérer les impulsions) n'a pas été mis à 1.
4 : Le signal de l'entraînement DB31, ... DBX93.5 (Entraînement prêt) n'a pas été mis à 1.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Un signal de libération du mouvement tel que "Déblocage des régulateurs", "Libération des impulsions", stationnement/sélection d'un capteur (pour les axes uniquement) ou bien encore des déblocages spécifiques à l'entraînement (par ex. la borne 663 avec SIMODRIVE 611D) ont été mis à 0 pour l'axe indiqué. L'alarme peut survenir pour des axes de positionnement, des broches et des axes d'un groupe géométrique.
Tous les axes inscrits dans le paramètre spécifique au canal PM20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB sont considérés comme des axes du groupe géométrique.
Les régulateurs doivent être débloqués pour tous les axes géométriques existants, qu'ils soient ou non en mouvement à ce moment-là !
Apparaît lors de fonction SAFETY : Si un test d'arrêt est effectué lors d'un couplage d'axes, l'alarme est sortie si, lors d'un test d'arrêt pour un axe asservi, un ordre de déplacement a été généré par réducteur électronique interconnecté.

Réaction: La CN passe en poursuite.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Contrôle des signaux d'interface DB31, ... DBX2.1 (Déblocage des régulateurs) et DB31, ... DBX21.7 (Libération des impulsions), contrôle des signaux d'entraînement DB31, ... DBX93.7 (Libérer les impulsions), DB31, ... DBX93.5 (Drive Ready) avec par ex. la visualisation d'état de l'AP dans le groupe fonctionnel DIAGNOSTIC. Contrôle de la sélection du codeur (pour les axes) et, selon le type d'entraînement utilisé, contrôle d'autres signaux de libération du mouvement tels que la borne 663 sur SIMODRIVE 611D etc.
Si le signal de déblocage de l'entraînement fait défaut sur la borne, retraçage de la connexion ou de la fonction matérielle (fonction relais par ex.) ou autre intervention en fonction des instructions de la documentation fournie avec l'entraînement.
SAFETY : Dans le cas d'un couplage par la valeur réelle, le message d'erreur peut être évité pour un axe asservi en augmentant le PM36060 $MA_STANDSTILL_VELO_TOL (valeur standard 5 mm).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

21613 Axe %1 Système de mesure commute

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le système de mesure de cet axe commute.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: -

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

21614 [Canal %1:] Axe %2 Fin de course matériel %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = chaîne de caractères (+, - ou +/-)

Description: Le signal DB31, ... DBX12.1 / 12.0 (Fin de course matériel plus/moins) a été mis à 1 sur l'interface CN/AP..

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
1. Pour les axes sur lesquels la prise de référence a déjà été effectuée, le fin de course logiciel 1 ou 2 devrait réagir avant que le fin de course matériel ne soit atteint. Contrôler les PM 36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS, PM 36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS, PM 36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 et PM 36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 ainsi que le signal d'interface CN/AP pour la sélection du premier/second fin de course logiciel DB31, ... DBX12.3 / 12.2 (2ème fin de course logiciel plus/moins) et les corriger le cas échéant (programme AP utilisateur).
2. Lorsque l'axe n'a pas encore effectué sa prise de référence, le fin de course matériel peut être quitté dans le sens opposé en mode manuel (JOG).
3. Contrôler le programme AP utilisateur et la liaison entre le fin de course et la carte des entrées de l'AP dans la mesure où l'axe n'a pas du tout atteint le fin de course matériel.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

21615 [Canal %1:] Axe %2 en fonctionnement en poursuite après déplacement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Après le déplacement, l'axe a été mis à l'état "Fonctionnement en poursuite", p. ex. parce que la libération des impulsions de l'entraînement a été annulée.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: -

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21616 [Canal %1:] Bloc %2 Correction de déplacement pendant le changement de transformation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le déplacement forcé dans le SCB change de signification du fait du changement de transformation, ce qui peut conduire à des mouvements d'axes indésirables.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Annuler le déplacement forcé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

21617 [Canal %1:] Bloc %2 La transformation ne permet pas de passer par le pôle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La courbe définie passe par le pôle ou par une zone interdite de la transformation.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce (si l'alarme est apparue en mode AUTO).
Afin de sortir de la situation d'alarme, il faut désactiver la transformation (un Reset seul ne suffit pas quand la transformation reste également active après le Reset).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21618 [Canal %1:] A partir du bloc %2 Transformation active : déplacement forcé trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La composante de déplacement forcé sur les axes impliqués dans la transformation est si élevée que le déplacement prévu dans le prétraitement ne satisfait plus suffisamment aux conditions réelles de l'interpolation. La stratégie des singularités, la surveillance des limites de la zone de travail et le LookAhead dynamique ne sont plus corrects.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: En présence d'un déplacement forcé, respecter une distance de sécurité suffisante de la trajectoire en ce qui concerne les pôles et les limites de la zone de travail.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

21619 [Canal %1:] Bloc %2 Transformation active : déplacement impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La cinématique de la machine n'autorise pas le déplacement demandé. Les causes d'erreur liées à la transformation sont possibles avec :
TRANSMIT : Il existe une zone (circulaire) autour du pôle qui ne peut pas être positionnée. La formation de cette zone est due au fait que le point de référence d'outil ne peut pas être déplacé jusque dans le pôle. La zone est définie par
- les paramètres machine (PM249 $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_..)
- la correction de longueur d'outil active (voir $TC_DP..).
La prise en compte de la correction de longueur d'outil dépend du plan de travail activé (voir G17,..).
La machine s'arrête au bord de la zone dans laquelle le positionnement est impossible.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modification du programme pièce. Modification d'une correction de longueur d'outil erronée.
Observation : RESET ne suffit pas si la transformation reste active après un RESET.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21620 [Canal %1:] Axe %2 Rampe de freinage d'urgence activée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La rampe de freinage axial d'urgence a été activée pour l'axe/broche indiquée
L'activation de la rampe de freinage d'urgence peut avoir les causes suivantes :
Alarme 26052 : Vitesse tangentielle trop élevée pour la sortie de la fonction auxiliaire
Alarme 1012 : Erreur système avec identifiant 550006
Alarme 1016 : Erreur système avec identifiants 550003, 550005 et 550010
La demande de freinage sensible au contexte est activée avec la priorité 13

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Réaction d'alarme locale.
La CN passe en poursuite.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Éliminer la cause de l'alarme ou réinitialiser l'alarme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21650 [Canal %1:] Axe %2 Déplacement forcé inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour l'axe, un déplacement forcé mais interdit du fait du PM32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED a été demandé.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Désactiver le déplacement forcé ou modifier le PM32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21660 [Canal %1:] Bloc %2 Axe %3 Conflit entre SYNACT : $AA_OFF et CORROF

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Lors de la désactivation du décalage de position ($AA_OFF) par l'instruction du programme pièce CORROF (<axe>, "AA_OFF"), une action synchrone active est détectée qui remet immédiatement $AA_OFF à 1 pour l'axe (DO_$AA_OFF [<axe>] =<valeur>). La désactivation est exécutée et $AA_OFF n'est pas de nouveau remis à 1.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

21665 [Canal %1:] $AA_TOFF remis à zéro

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Lorsque le sens de l'outil est modifié avec RESETet que $AA_TOFF reste actif après le RESET, l'offset de position ($AA_TOFF) est effacé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: Modifier le réglage RESET dans $AA_TOFF_MODE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

21670 [Canal %1:] Bloc %2 modification inadmissible du sens de l'outil avec $AA_TOFF actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lorsqu'un offset est actif dans le sens de l'outil via $AA_TOFF[i], aucun bloc ne peut être chargé pour lequel l'assignation de l'axe offset i est modifiée (changement de plan, changement d'outil de fraisage <=> : outil de tournage, changement de transformation, TRAFOOF, TCARR=0, permutation d'axe géométrique).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Réaction d'alarme locale.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: - Modifier le programme pièce.
- Programmer TOFFOF().

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

21700 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Palpeur a déjà dévié ; front impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = numéro de bloc

Description: Le palpeur programmé sous le mot-clé MEAS ou MEAW a déjà dévié et a commuté. Il faut faire disparaître le signal du palpeur avant de procéder à une nouvelle mesure (position de repos du palpeur). La visualisation de l'axe est encore insignifiante provisoirement ; une exploitation spécifique à l'axe est prévue pour des phases de développement à venir.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier la position de départ de la mesure ou contrôler les signaux du palpeur dans l'interface de l'AP DB10 DBX107.0 / 107.1 (palpeur actionné, palpeur 1/palpeur 2). Câbles et connecteurs en ordre ?

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21701 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Mesure impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = numéro de bloc

Description: Mesures de niveau 2 (MEASA, MEAWA, MEAC).
Le contrat de mesure programmé est erroné.
Causes possibles :
- mode de mesure invalide
- palpeur invalide
- capteur invalide
- nombre de fronts de mesure invalide
- ce nombre de fronts de mesure est programmable seulement dans le mode 2
- numéro Fifo invalide
- le nombre de Fifo programmés ne correspond pas au nombre des palpeurs utilisés dans le contrat de mesure.

Autres causes :
Un contrat de mesure est déjà activé (venant d'une action synchrone par exemple).

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger les contrats de mesure.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21702 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Mesure interrompue

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = numéro de bloc

Description: Le bloc de mesure est achevé (la position finale programmée de l'axe a été atteinte), le palpeur activé n'a toutefois pas encore réagi.
Mesures de niveau 2 (MEAWA, MEASA, MEAC)
Les valeurs de mesure n'ont pas pu être calculées dans le système de coordonnées pièce. Les valeurs de mesure des axes GEO programmés dans le contrat de mesure existent uniquement dans le système de coordonnées machine.
Cause :
Les axes GEO n'ont pas tous été programmés dans le contrat de mesure. Par conséquent, il manque au moins une valeur de mesure pour permettre la transformation de toutes les valeurs de mesure dans le système de coordonnées pièce.
Autres causes :
Les contrats de mesure programmés pour les axes GEO ne sont pas tous identiques.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le mouvement de déplacement dans le bloc de mesure.
- Le palpeur activé devrait-il dans toutes les situations avoir commuté jusqu'à la position d'axe indiquée ?
- Palpeur, câbles, armoire de distribution, raccordements des bornes en ordre ?

Déprogrammer de façon explicite tous les axes GEO ou bien programmer le déplacement par le biais de l'instruction POS[axe].

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

21703 [Canal %1:] Bloc %3 Axe %2 Palpeur non dévié ; front inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = numéro de bloc

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le palpeur sélectionné n'a pas (!) dévié. Il ne peut donc délivrer aucun front.
Mesures de niveau 2 (MEAWA, MEASA, MEAC)
L'état de déflexion du palpeur au moment du départ du contrat de mesure est identique au premier front de mesure programmé. La vérification n'est effectuée qu'en mode 2.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Vérifier le palpeur
- Vérifier la position de départ pour la mesure
- Vérifier le programme

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

21740 Valeur de sortie limitée pour sortie analogique n° %1

Paramètres: %1 = N° de la sortie

Description: La plage des valeurs de la sortie analogique n est limitée par le PM10330 $MN_FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT[n].

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Ne pas programmer avec $A_OUTA[..] = x des valeurs supérieures aux valeurs permises par le paramètre machine concerné.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

21750 Défaut lors de la sortie des signaux de commutation de cames par temporisation

Description: La sortie des signaux de commutation activée par le PM10480 $MN_SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK via la temporisation matérielle (indépendante de la période d'échantillonnage de l'asservissement de position) n'a pas fonctionné. Cause : la période d'appel de l'interpolateur est supérieure à 15 ms.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Raccourcir la période d'appel de l'interpolateur (dans la mesure du possible).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

21760 [Canal %1:] Bloc %2 Trop de fonctions auxiliaires programmées

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre de fonctions auxiliaires programmées dépasse le nombre maximal admis. L'alarme peut survenir en liaison avec des actions synchrones au déplacement : le nombre maximal de fonctions auxiliaires ne doit pas être dépassé dans le bloc de déplacement et les actions synchrones au déplacement.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

21800 [Canal %1:] Consigne pièce %2 atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = consigne pièce programmée

Description: Cette alarme est activée par le PM 27880 $MC_PART_COUNTER, bit 1 : Le nombre des pièces comptées ($AC_ACTUAL_PARTS ou $AC_SPECIAL_PARTS) est égal ou déjà supérieur à la valeur programmée comme nombre de pièces requises ($AC_REQUIRED_PARTS). Le signal VDI du canal "Consigne pièce atteinte" est délivré au même moment. La valeur pour le nombre de pièces comptées e$AC_ACTUAL_PARTS est remis à zéro tandis que la valeur $AC_SPECIAL_PARTS est conservée.
Remarque :
La comparaison entre la valeur de consigne et la valeur réelle ne s'effectue qu'après le Départ CN.
Il est supposé que $AC_REQUIRED_PARTS > 0. Si $AC_REQUIRED_PARTS est doté d'une valeur négative,
tous les comptages de pièces activés avec le PM 27880 $MC_PART_COUNTER sont figés sur le nombre atteint
et la comparaison entre les valeurs de consigne et les valeurs réelles est abandonnée.

Réaction: CN pas prête.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Pas d'interruption de programme. Effacer l'alarme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22000 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Changement de rapport de boîte de vitesses impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Il n'est pas possible de changer le rapport de boîte de vitesses de la broche si :
- le filetage (G33, G34, G35) a été activé
- la broche a été activée dans un couplage comme broche pilote ou broche asservie
- la broche est en cours de positionnement

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le rapport de boîte de vitesses doit être engagé avant l'opération d'usinage concernée.
Cependant, s'il s'avère nécessaire de changer de rapport au cours d'une des fonctions citées plus haut, il convient de désactiver cette fonction le temps de procéder au changement de rapport. Désactiver le filetage s'effectue avec G, désactiver le couplage de la broche synchrone avec COUPOF et quitter le mode de positionnement de la broche se fait avec M3, M4 ou M5.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22005 [Canal %1:] Broche %2 Le rapport de transmission sélectionné %3 n'est pas disponible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche
%3 = Rapport de transmission

Description: Le 1er jeu de paramètres des rapports de transmission est actif. Le rapport de transmission demandé n'est pas paramétré dans le 1er jeu de paramètres. Le nombre des rapports de transmission paramétrés figure dans le PM35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Exemples de causes pouvant être à l'origine de l'alarme avec 3 rapports de transmission paramétrés (PM 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3) :
* ... programmation de DO M44 ou de DO M45 dans les actions synchrones pour la broche concernée
* ... programmation de M70 alors que le PM35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE est supérieur à 3.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Modifier le programme pièce : les seuls rapports de transmission admis sont ceux qui ont été configurés conformément au PM35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Limiter la configuration de M70 (PM 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) au PM35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22010 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Le rapport réel de boîte de vitesses diffère du rapport de consigne

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le changement de rapport de boîte de transmission est achevé. Le rapport réel de boîte de vitesses signalé (enclenché) par l'AP ne correspond pas au rapport de boîte de vitesses de consigne demandé par la CN. Remarque : il convient autant que possible de toujours enclencher le rapport de boîte de vitesses demandé.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Corriger le programme AP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22011 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Changement au rapport de boîte programmé impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de la désactivation de la fonction 'DryRun', 'Test de programme' et 'SearchRunByProgTest', le rattrapage d'un changement de rapport de boîte dans le module Repos d'un changement de rapport de boîte programmé auparavant est impossible. Cela est le cas lorsque la broche dans le bloc de désactivation n'est pas active en mode de commande par vitesse de rotation, comme axe asservi ou dans une transformation. La remise à zéro du bit 2 du PM35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK empêche le rattrapage d'un changement de rapport de boîte pour l'instruction de désactivation décrite ci-dessus.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le bloc de désactivation ou le bloc cible de la recherche de bloc en mode de commande par vitesse de rotation (M3, M4, M5, SBCOF). Remettre à zéro le bit 2 du PM35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22012 [Canal %1:] Bloc %2 Broche pilote %3 est en mode de simulation.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche pilote

Description: Lors du couplage, aucun synchronisme ne peut être atteint si la broche / l'axe pilote se trouve en mode de simulation alors que la broche / l'axe asservi(e) ne l'est pas.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Placer la broche / l'axe asservi(e) en mode de simulation ou annuler la simulation de la broche / l'axe pilote (PM30130 $MA_CTRLOUT_TYPE). Si un réglage différent a été choisi consciemment, l'alarme peut être supprimée à l'aide du PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, Bit21 = 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22013 [Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 est en mode de simulation.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la broche asservie

Description: Lors du couplage, aucun synchronisme ne peut être atteint si la broche / l'axe asservi(e) se trouve en mode de simulation alors que la broche / l'axe pilote ne l'est pas.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Placer la broche / l'axe pilote en mode de simulation ou annuler la simulation de la broche / l'axe asservi(e) (PM30130 $MA_CTRLOUT_TYPE). Si un réglage différent a été choisi consciemment, l'alarme peut être supprimée à l'aide du PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, Bit21 = 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22014 [Canal %1:] Bloc %2. La dynamique de la broche pilote %3 et de la broche asservie %4 diffère beaucoup

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = numéro de broche pilote
%4 = Numéro de la broche asservie

Description: Pendant le couplage, aucun synchronisme ne peut être atteint lorsque les deux broches/axes diffèrent beaucoup dans leur dynamique. Les dynamiques dépendent d'un grand nombre de réglages : préréglage de la commande anticipatrice, données dans les blocs de paramètres, principalement pour le gain de boucle, le temps de symétrisation etc., mode de la commande anticipatrice et paramètres de réglage de la commande anticipatrice, mode de fonctionnement FIPO, filtre d'à-coups et du filtre de dynamique, activation / désactivation DSC. Les paramètres machine suivants en font partie : PM32620 $MA_FFW_MODE, PM32610 $MA_VELO_FFW_WEIGHT, PM33000 $MA_FIPO_TYPE, PM32810 VEL_FFW_TIME, PM $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME, PM32200 $MA_POSCTRL_GAIN, PM32410 $MA_AX_JERK_TIME, PM32644 $MA_STIFFNESS_DELAY_TIME, PM37600 $MA_PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME, PM37602 $MA_PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME, PM10082 $MN_CTRLOUT_LEAD_TIME

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser des broches / axes avec les mêmes dynamiques. Si le réglage différent a été choisi consciemment, l'alarme peut être supprimée à l'aide du PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, Bit21 = 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22015 [Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 Dynamique insuffisante pour le déplacement additionnel

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la broche asservie

Description: L'écart de déplacement de la broche asservie ne peut pas être effectué pour cause de réserve de vitesse insuffisante. Le couplage absorbe toute la dynamique disponible. La broche asservie tourne déjà à sa vitesse maximale. Une étreinte fatale peut éventuellement se produire dans le programme pièce. Il est possible d'inhiber l'alarme avec le PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit26 = 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire la vitesse de rotation de la broche pilote

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22016 [Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 dans la plage de la capacité d'accélération réduite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la broche asservie

Description: La broche asservie fonctionne en asservissement de position. Les déplacements additionnels de la broche asservie ne doivent pas s'éloigner de la plage linéaire du moteur utilisé. Sinon des écarts dans le contour et des alarmes servo pourraient survenir. La surveillance porte sur la configuration dans le PM35220 $MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT. Si la situation est maîtrisée par l'utilisateur, l'alarme peut être inhibée avec le PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit25 = 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser le type de couplage VV et s'assurer de SPCOF pour la broche pilote et la broche asservie.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

22018 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche asservi(e) %3 Surveillance temporelle : 'Synchronisation fine' pas atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro d'axe/broche asservi(e)

Description: Dès que la synchronisation côté consigne a été établie, le temps qui s'écoule jusqu'à la synchronisation côté valeur réelle est surveillé avec précision.
La tolérance n'a pas été atteinte dans la fenêtre temporelle définie avec le PM37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] :
PM37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE ou PM37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Le rapport entre le PM37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] et le PM37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE ou le PM37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE doit être adapté aux données mécaniques.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22019 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche asservi(e) %3 Surveillance temporelle : 'Synchronisation approchée' pas atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro d'axe/broche asservi(e)

Description: Dès que la synchronisation côté consigne a été établie, le temps qui s'écoule jusqu'à la synchronisation côté valeur réelle est surveillé grossièrement.
La tolérance n'a pas été atteinte dans la fenêtre temporelle définie par le PM37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] :
PM37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE ou PM37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Le rapport entre le PM37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] et le PM37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE ou le PM37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE doit être adapté aux données mécaniques.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22020 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Position de changement du rapport de la boîte non atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Par la configuration de PM35010 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE[AXn] = 2, la broche est pilotée sur la position se trouvant dans PM35012 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION[AXn] avant le changement de rapport de boîte. La position de changement de rapport de boîte n'a pas été atteinte.

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le déroulement de l'AP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22022 [Canal %1:] Bloc %2 Broche %3 Le rapport %4 est attendu en mode axe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Broche
%4 = Rapport de transmission

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le rapport de transmission exigé pour le mode axe n'est pas engagé.
Le rapport de transmission dans lequel doit se trouver la broche en mode axe est configuré dans le PM35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE. Lors de la commutation de la broche en mode axe, il est vérifié que la broche se trouve bien dans ce rapport. Pour cela, le rapport de transmission configuré est comparé avec le rapport signalé par l'AP (signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX16.0. - .2 (rapport réel de boîte de vitesses A à C)).
Cette alarme est émise si les rapports ne sont pas identiques.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer M70 avant de passer dans le mode axe. De cette façon, le rapport configuré dans le PM35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE est engagé automatiquement.
Si le rapport configuré est déjà activé, aucun changement de rapport n'est demandé. M40 reste activé au-delà du changement de rapport.
Tenir compte du PM20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22030 [Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 Programmation non autorisée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Broche

Description: Dans le cas d'un couplage VV de broches synchrones, la programmation d'un déplacement additionnel pour la broche asservie ne peut s'effectuer qu'avec M3, M4, M5 et S.. . Les trajets à parcourir qui découlent de positions spécifiées ne peuvent être respectés avec fiabilité dans le cas d'un couplage de vitesse, surtout s'il n'y a pas d'asservissement de position. Si le respect des cotes ou la reproductibilité ne sont pas l'essentiel, l'alarme peut être inhibée avec le paramètre machine PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit27 = 1.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Utiliser le couplage DV de broches synchones ou programmer le sens et la vitesse de rotation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22033 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche %3 'Poursuite marche synchrone'- Diagnostic %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro axe/broche
%4 = Diagnostic

Description: La situation suivante s'est produite lors de 'Poursuite marche synchrone' :
- Diagnostic 1 : Le reset des touches met fin à un mouvement correctif existant.
- Diagnostic 2 : Le mouvement correctif a été effacé.
- Diagnostic 3 : Écriture non autorisée d'une valeur de correction. La correction du mouvement synchrone est effacée.
- Diagnostic 4 : Le mouvement correctif est arrêté passagèrement (p.ex. G74 Prise de référence)
- Diagnostic 5 : Retard du mouvement correctif : le pouvoir d'accélération a été consommé par d'autres mouvements.
- Diagnostic 6 : Retard du mouvement correctif : la vitesse a été consommée par d'autres mouvements.
- Diagnostic 7 : Retard du mouvement correctif : la vitesse de rotation maximale est limitée à 0. La variable système $AC_SMAXVELO_INFO[n] en indique la raison.
- Diagnostic 8 : Retard du mouvement correctif : le pouvoir d'accélération maximal est limité à 0. La variable système $AC_SMAXACC_INFO[n] en indique la raison.

Le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 9 = 1, déclenche cette alarme :
- Bit 9 = 1 pour diagnostic 1 à 6
- Bit 12 = 1 pour diagnostic 7 et 8

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Coupure de l'alarme par le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 9 = 0 ou bit 12 = 0

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22034 [Canal %1:] Bloc %2 Broche asservie %3 Signal AP 'Libération superposition' est actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro de la broche asservie

Description: Les signaux DB31..,DBX31.6 'Poursuite synchronisme' de l'AP et DB31.., DBX26.4 'Libération superposition' ne doivent pas être mis à 1 simultanément avec CPSETTYPE="COUP". Il n'est pas possible de calculer de façon cohérente la valeur de correction $AA_COUP_CORR[Sn] s'il existe un déplacement forcé superposé à la broche asservie.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Mettre à 0 le signal AP DB31.., DBX26.4 'Libération superposition'.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22035 [Canal %1:] Bloc %2 Broche ou axe asservis %3 Valeur de correction non déterminable (raison %4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro d'axe/broche asservi(e)
%4 = raison

Description: La détermination de la valeur de correction ($AA_COUP_CORR[Sn]) engagée par le signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX31.6 (poursuite synchronisme) n'est pas exécutable. Il n'est pas possible de calculer correctement la valeur de correction. Causes possibles :
- Cause 1 : L'axe asservi ne correspond pas à une broche configurée.
- Cause 2 : Le couplage renferme plus de 1 axe pilote actif.
- Cause 3 : L'axe pilote ne correspond pas à une broche configurée.
- Cause 4 : Le facteur de couplage (quotient de CPLNUM et CPLDEN) n'est ni 1 ni -1.
- Cause 5 : CPLSETVAL = "cmdvel".
- Cause 6 : La broche asservie est sous l'emprise d'un mouvement indépendant actif (signal d'interface VDI DB31.., DBX98.4=1).
- Raison 7: Il n'y a pas synchronisme côté consigne pour la broche asservie.
- Raison 8: Le synchronisme côté consigne a de nouveau chuté.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Les remèdes pour les causes indiquées sont les suivants :
- Causes 1 à 5 : Reconfigurer ou reprogrammer le couplage.
- Causes 6 et 7 : Mettre à 1 le signal d'interface VDI DB31..,DBX31.6 'Poursuite synchronisme' et attendre que les signaux d'interface VDI DB31.., DBX99.4 'Synchronisation en cours' = 0 et DB31.., DBX98.4 'Mouvement forcé' = 0.
- Cause 8 : Mettre à 1 le signal d'interface VDI DB31..,DBX31.6 'Poursuite synchronisme' et attendre que la broche ou l'axe asservie puissent suivre les valeurs pilotes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22036 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche %3 Correction de marche synchrone impossible (raison %4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro axe/broche
%4 = raison

Description: La correction de marche synchrone engagée par le signal d'interface VDI DB31..,DBX31.6 'Poursuite marche synchrone' ou l'écriture de la variable $AA_COUP_CORR[Sn] ne peuvent pas être prises en compte. Raisons possibles :
- Raison 1 : Une prise de référence ou une synchronisation sur top zéro dans le cas des broches est active.
- Raison 2 : L'effacement de la correction de marche synchrone est actif.
- Raison 3 : L'écriture n'est pas autorisée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Avant de mettre à 1 le signal d'interface VDI DB31..,DBX31.6 'Poursuite marche synchrone' ou d'écrire la variable $AA_COUP_CORR[Sn], attendre que les conditions de traitement de la valeur de correction soient de nouveau réunies :
- Raison 1 : La prise de référence ou la synchronisation sur top zéro est terminée.
- Raison 2 : L'effacement de la correction de marche synchrone est terminé.
- Raison 3 : L'écriture est autorisée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22037 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche %3 'Poursuite marche synchrone' est ignoré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro axe/broche

Description: Le signal d'interface VDI DB31..,DBX31.6 'Poursuite marche synchrone' est ignoré car le signal d'interface VDI DB31..,DBX31.7 'Effacer correction de marche synchrone' est mis à 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Réinitialisation des deux signaux d'interface VDI DB31..,DBX31.7 'Effacer correction de marche synchrone' et DB31..,DBX31.6 'Poursuite marche synchrone', avant de pouvoir remettre à 1 le dernier signal.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22038 [Canal %1:] Bloc %2 Axe/broche %3 'Effacer correction de marche synchrone' est ignoré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro axe/broche

Description: Le signal d'interface VDI DB31..,DBX31.7 'Effacer correction de marche synchrone' est ignoré car le signal d'interface VDI DB31..,DBX31.6 'Poursuite marche synchrone' est à 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Réinitialisation des deux signaux d'interface VDI DB31..,DBX31.6 'Poursuite marche synchrone' et DB31..,DBX31.7 'Effacer correction de marche synchrone', avant de pouvoir remettre à 1 le dernier signal.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22040 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 non synchronisée avec repère zéro

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La position actuelle n'est pas référencée par rapport à la position du système de mesure, bien que celle-ci soit prise comme référence.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce CN. Avant l'activation de la fonction génératrice de l'alarme, effectuer la synchronisation du signal de repère zéro moyennant un positionnement ou par une rotation (au moins 1 révolution) en mode commande par vitesse de rotation ou en mode G74.
Si la programmation a été effectuée volontairement de la sorte, il est possible de supprimer l'alarme pendant le contrôle cyclique avec le paramètre machine PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 21 = 1, l'asservissement de position étant déjà activé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22045 Bloc %2 Broche/Axe %3 non disponible dans le canal %1, car actif dans le canal %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche
%4 = numéro du canal dans lequel la broche/axe est actuellement actif.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La broche/l'axe indiqué est nécessaire dans le canal %1 pour l'exécution correcte d'une fonction. La broche/l'axe est actuellement activé dans le canal %4. Cette configuration ne peut survenir qu'avec des axes de remplacement.
Le problème : Un couplage de broche synchrone a été programmé. Au moment du couplage, la broche/l'axe maître ne se trouve pas dans le canal dans lequel le couplage (COUPON) a été programmé. La méthode de la broche/d'axe maître est admissible par FC18 ou par actions synchrones. En FC18, il faut vérifier que la broche/l'axe maître soit attribué au canal activé pour le couplage. Après la fin du traitement du FC18, la broche/l'axe maître ne doit pas être attribué par l'API à un autre canal tant que le couplage est actif (signal d'interface VDI).

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Programmer dans le programme pièce un GET pour la broche/l'axe maître avant l'activation du couplage ou
- attribuer la broche/l'axe maître au canal de couplage par l'AP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22050 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Pas de transition de la régulation de vitesse de rotation à l'asservissement de position

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: - Un arrêt orienté de la broche (SPOS/SPOSA) a été programmé ou l'asservissement de position de la broche a été activé à l'aide de SPCON, mais aucun capteur de broche n'est défini.
- Lors de l'activation de l'asservissement de position, la vitesse de broche est supérieure à la vitesse de rotation limite du système de mesure.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Broche sans capteur : les éléments du langage CN qui présupposent des signaux du capteur ne peuvent pas être utilisés.
Broche avec capteur : Introduire le nombre de capteurs de broche à l'aide du PM30200 $MA_NUM_ENCS.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22051 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Repère de référence introuvable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Lors de la prise de référence, la broche a parcouru en rotation un trajet supérieur à celui spécifié dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST sans recevoir de signal du repère de référence. La vérification a lieu lors du positionnement de la broche avec SPOS ou SPOSA si la commande de vitesse de rotation de la broche (S=...) n'a pas encore été utilisée sur la broche.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler le PM34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST et le corriger. Le mot inscrit indique le trajet à parcourir en [mm] ou en [degrés] entre deux repères zéro.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

22052 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Pas d'immobilisation lors du changement de bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La broche visualisée a été programmée comme broche ou axe, bien qu'un positionnement inscrit dans un bloc précédent soit encore en cours (avec SPOSA... positionnement de la broche au-delà des limites de blocs).
Exemple :
N100 SPOSA [2] = 100
:
N125 S2 = 1000 M2 = 04 ; erreur si la broche S2 tourne encore à la suite du bloc N100 !

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Avant de reprogrammer la broche / l'axe après une instruction SPOSA, il faut, avec un ordre WAITS, attendre que la broche ait atteint la position programmée.
Exemple :
N100 SPOSA [2] = 100
:
N125 WAITS (2)
N126 S2 = 1000 M2 = 04

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22053 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Mode de prise de référence non supporté

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le cas de SPOS/SPOSA avec un capteur absolu, seul le mode de prise de référence PM34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 2 est supporté ! Le mode de prise de référence PM34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 n'est fondamentalement pas supporté par SPOS/SPOSA !

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier la donnée de réglage PM34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou passer au mode JOG+REF et ensuite faire la prise de référence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22054 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Signal de poinçonnage incorrect

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Cette alarme est générée en fonction d'un paramètre machine quand le signal de poinçonnage devient instable entre les coups de la presse.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Signale une défaillance du système hydraulique de la presse.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22055 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Vitesse de positionnement configurée trop élevée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La position actuelle n'est pas référencée par rapport à la position du système de mesure, bien que celle-ci soit prise comme référence.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce CN. Avant l'activation de la fonction génératrice de l'alarme, effectuer la synchronisation du signal de repère zéro moyennant un positionnement ou par une rotation (au moins 1 révolution) en mode commande par vitesse de rotation ou en mode G74.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22057 [Canal %1:] Bloc %2 La broche asservie %3 est déjà broche/axe pilote dans un autre couplage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un couplage, pour lequel la broche/l'axe asservi est déjà actif en tant que broche/axe pilote dans un autre couplage, a été activé. Les couplages concaténés ne sont pas possibles.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier, dans le programme pièce, si la broche/l'axe asservi est déjà actif en tant que broche/axe pilote dans un autre couplage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22058 [Canal %1:] Bloc %2 La broche pilote %3 est déjà broche/axe asservi dans un autre couplage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Un couplage, pour lequel la broche/l'axe pilote est déjà actif en tant que broche/axe asservi dans un autre couplage, a été activé. Les couplages concaténés ne sont pas possibles.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier, dans le programme pièce, si la broche/l'axe pilote est déjà actif en tant que broche/axe asservi dans un autre couplage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22060 [Canal %1:] Asservissement de position attendu pour axe/broche %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le type de couplage programmé ou la fonction programmée exigent un asservissement de position.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Activer l'asservissement de position requis en programmant par exemple SPCON.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

22062 [Canal %1:] Axe %2 Accostage point de réf. vitesse recherche repère zéro (PM) non atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La vitesse de recherche du repère zéro telle qu'elle a été configurée n'est pas atteinte.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Vérifier les limitations actives de la vitesse de rotation. Configurer une vitesse de recherche du top zéro PM34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER plus faible. Vérifier la plage de tolérance pour la vitesse réelle PM35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL. Régler un autre mode de référencement PM34200 $MA_ENC_REFP_MODE != 7.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22064 [Canal %1:] Axe %2 Accostage point de réf. vitesse rotation recherche repère zéro (PM) trop grande

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La vitesse de rotation de recherche du repère zéro configurée est trop grande. La fréquence limite du capteur est dépassée pour le système de mesure actif.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Configurer une vitesse de rotation de recherche du repère zéro PM34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER plus faible. Vérifier la configuration de la fréquence limite du capteur PM36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT et PM36302 $MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW. Régler un autre mode de prise de référence PM34200 $MA_ENC_REFP_MODE != 7.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22065 [Canal %1:] Gestion d'outils : Déplacement d'outil impossible car l'outil %2 n'est pas dans le magasin %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères (descripteur)
%3 = -pas utilisé-
%4 = numéro du magasin

Description: L'instruction de déplacement d'outil souhaitée - déclenchée par MMC ou l'AP est impossible. L'outil désigné ne figure pas dans le magasin désigné. (Le NCK peut contenir des outils qui ne sont pas affectés à un magasin. Dans ce cas, ces outils ne peuvent intervenir dans aucune opération (déplacement, échange)).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: S'assurer que l'outil en question figure bien dans le magasin ou bien choisir un autre outil à déplacer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22066 [Canal %1:] Gestion d'outils : Changement d'outil impossible car l'outil %2 n'est pas dans le magasin %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères (descripteur)
%3 = -pas utilisé-
%4 = numéro du magasin

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. L'outil désigné ne figure pas dans le magasin désigné. (Le NCK peut contenir des outils qui ne sont pas affectés à un magasin. Dans ce cas, ces outils ne peuvent intervenir dans aucune opération (déplacement, échange).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- S'assurer que l'outil en question figure bien dans le magasin ou programmer un autre outil à échanger.
- Vérifier si le PM20110 $MC_RESET_MODE_MASK, PM20112 $MC_START_MODE_MASK et le paramètre machine couplé PM20122 $MC_TOOL_RESET_NAME sont bien compatibles avec les données de définition courantes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22067 [Canal %1:] Gestion d'outils : changement d'outil impossible car aucun outil prêt à la mise en oeuvre dans le groupe d'outils %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = chaîne de caractères (descripteur)

Description: Le changement d'outil souhaité n'est pas possible. Le groupe d'outils désigné ne contient pas d'outil de rechange pouvant être utilisé. Il est possible que tous les outils entrant en ligne de compte ont été mis à l'état "bloqué" par la surveillance d'outils.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède:
- S'assurer que l'outil dont on aura besoin au moment du changement d'outil figure bien dans le groupe d'outils désigné.
- Dans ce but, on peut par exemple remplacer les outils bloqués ou
- libérer manuellement un outil bloqué.
- Vérifier si les données d'outil ont été définies correctement. Les outils envisagés dans le groupe ont-ils été tous définis avec leur descripteur, ont-ils tous été chargés ?

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22068 [Canal %1:] Bloc%2 Gestion d'outils : aucun outil prêt à la mise en oeuvre dans groupe d'outils %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères (descripteur)

Description: Le groupe d'outils désigné ne contient pas d'outil de rechange pouvant être utilisé. Il est possible que tous les outils entrant en ligne de compte aient été mis à l'état "bloqué" par la surveillance d'outils. L'alarme peut survenir par ex. en combinaison avec l'alarme 14710 (erreur lors de la génération du module INIT). Dans cette situation particulière, le NCK tente par ex. de remplacer l'outil bloqué qui se trouve sur la broche par un outil de rechange disponible (mais qui dans ce cas d'erreur ne l'est pas). L'opérateur doit intervenir pour régler ce conflit en éloignant l'outil fixé à la broche par le biais d'une instruction de déplacement (par une commande de la MMC par exemple).

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:
- S'assurer que l'outil dont on aura besoin au moment du changement d'outil figure bien dans le groupe d'outils désigné.
- Dans ce but, on peut par exemple remplacer des outils bloqués ou
- libérer manuellement un outil bloqué.
- Si l'alarme survient lors de la programmation de TCA : le numéro de l'outil frère a-t-il été programmé supérieur à 0 ?
- Vérifier si les données d'outil ont été définies correctement. Les outils envisagés dans le groupe ont-ils été tous définis avec leur descripteur, ont-ils tous été chargés ?

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

22069 [Canal %1:] Bloc%2 Gestion d'outils : aucun outil prêt dans le groupe d'outils %3, programme %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = chaîne de caractères (descripteur)
%4 = nom du programme

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le groupe d'outils désigné ne contient pas d'outil de rechange pouvant être utilisé. Il est possible que tous les outils entrant en ligne de compte aient été mis à l'état "bloqué" par la surveillance d'outils. Le paramètre %4 = nom du programme permet d'identifier facilement le programme contenant l'instruction (sélection outil) en cause. L'affichage ne pourra pas désigner un sous-programme, un cycle ou équivalent. Si le paramètre n'est pas indiqué, il s'agira du programme actuellement affiché.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - S'assurer que l'outil dont on aura besoin au moment du changement d'outil figure bien dans le groupe d'outils désigné.
- Dans ce but, on peut par exemple remplacer des outils bloqués ou
- libérer manuellement un outil bloqué.
- Vérifier si les données d'outil ont été définies correctement. Les outils envisagés dans le groupe ont-ils été tous définis avec leur descripteur, ont-ils tous été chargés ?

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

22070 [Unité TO %1:] Merci de changer l'outil %2 dans le magasin. Répéter la sauvegarde des données

Paramètres: %1 = Unité Outil
%2 = numéro T de l'outil

Description: L'alarme ne peut se produire que si la fonction de gestion d'outils est activée dans le NCK. Une sauvegarde des paramètres d'outil/de magasins a été lancée. Le programme a remarqué que des outils figuraient encore dans le magasin intermédiaire (=broche, préhenseur, ...). Au moment de la sauvegarde, ces outils perdent l'information de leur affectation à un magasin, à un emplacement dans le magasin.
Par conséquent, si l'on souhaite une restauration des données à l'identique, il faut s'assurer que tous les outils soient rapatriés dans le magasin avant la sauvegarde !
Si ce n'est pas le cas, quand on rechargera les données après la sauvegarde, on aura des emplacements de magasin qui seront à l'état "réservé". Il conviendra, le cas échant, d'annuler manuellement cet état 'réservé'.
Dans le cas des outils avec un code fixe de l'emplacement, la perte de l'information sur leur emplacement dans le magasin équivaut à la recherche d'un emplacement vide, dès lors qu'ils devront être rapatriés dans le magasin.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Avant la sauvegarde, s'assurer qu'aucun outil n'est resté dans le magasin intermédiaire. Après avoir ôté les outils du magasin intermédiaire, répéter la sauvegarde des données.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22071 [Unité TO %1:] Outil %2 est actif, mais pas dans la zone de magasin considérée

Paramètres: %1 = Unité Outil
%2 = descripteur d'outil
%3 = -pas utilisé-

Description: L'alarme ne peut se produire que si la fonction de gestion d'outils est activée dans le NCK. L'instruction de langage SETTA a été programmée ou la commande correspondante actionnée via la MMC, l'API, ... L'alarme peut aussi être automatiquement déclenchée par le noyau CN dans le cadre de la fonction groupe d'usure. En même temps, il est détecté que plus d'un outil du groupe d'outils (outils avec le même nom/descripteur) est dans l'état "actif".
L'outil indiqué provient soit
d'un magasin non considéré,
d'un groupe d'usure non considéré,
ou d'un groupe d'usure inactif,
ou se trouve dans un magasin intermédiaire (ni magasin, ni groupe d'usure).

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: L'alarme est considérée comme un avertissement. Si pour des raisons de technologie ou d'erreur, il n'est permis d'activer qu'un seul outil dans un groupe, l'outil incriminé doit être désactivé.
Autrement, l'alarme peut être ignorée ou même supprimée par le PM11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.
Les causes de visualisation typiques sont présentes lors du travail avec la fonction 'numéros D univoques' qui, sur les MMC Siemens, ne peuvent être affichés que si exactement un seul outil d'un groupe d'outil a l'état 'actif'.
Avant de démarrer l'usinage, c'est-à-dire avant d'utiliser l'instruction SETTA (ou la commande MMC correspondante, ...), il faudrait que tous les outils du magasin aient l'état "inactif".
Une possibilité d'arriver à cet objectif consiste à programmer SETTIA (ou la commande MMC correspondante, ...).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22100 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 Dépassement vitesse rot. maxi du mandrin

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La vitesse réelle de rotation de la broche est supérieure à la vitesse maximale configurée dans le PM35100 $MA_SPIND_VELO_LIMIT auquel s'ajoute une tolérance de 10 pour cent (valeur fixe).
Si le variateur est optimalisé correctement et si le réducteur a été bien configuré, cette alarme ne devrait pas survenir.
Cette alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt) dans 'BAG not ready'.
Nota: La reconfiguration concerne toutes les alarmes avec la réaction d'alarme 'Chan not ready'.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les données de mise en service et d'optimalisation du variateur selon le manuel de mise en service et les corriger en conséquence.
Agrandir la fenêtre de tolérance inscrite dans le PM35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22101 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 La vitesse de rotation maximale pour couplage de la valeur réelle est dépassée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En G33, G95, G96 ou G97, la limite de vitesse de rotation du système de mesure a été dépassée. Il n'y a plus de référence possible avec la vitesse d'avance réelle et la position réelle. Dans les fonctions ci-dessus, la CN réduit la consigne de vitesse de rotation jusqu'à ce que le système de mesure actif soit de nouveau opérationnel. Si le système de mesure annonce cependant la panne, l'alarme sera alors visualisée.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Programmer une limitation de la vitesse de rotation avec G26.
- Réduire la vitesse de rotation maximale dans le paramètre machine correspondant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

22150 [Canal %1:] Bloc %3 Broche %2 La vitesse de rotation maxi. pour l'asservissement de position est dépassée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En SPCON, la limite de vitesse de rotation du système de mesure a été dépassée. L'asservissement de position n'est plus réalisable. Dans les fonctions ci-dessus, la CN réduit la consigne de vitesse de rotation jusqu'à ce que le système de mesure actif soit de nouveau opérationnel. Si le système de mesure annonce cependant la panne, l'alarme sera alors visualisée.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Programmer une limitation de la vitesse de rotation avec G26.
- Réduire la vitesse de rotation maximale dans le paramètre machine correspondant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22200 [Canal %1:] Broche %2 Arrêt d'axe pendant le taraudage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Lors d'un taraudage avec porte-taraud compensateur (G63), l'axe de taraudage a été immobilisé via l'interface CN/AP - la broche continue de tourner. Il s'ensuit que le filetage et éventuellement aussi le taraud ont été endommagés.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Prévoir un verrouillage dans le programme AP utilisateur afin d'éviter tout arrêt de l'axe en cours de taraudage. Si, en présence d'états critiques de la machine, le taraudage doit être interrompu, il faut autant que possible arrêter simultanément la broche et l'axe. Les écarts mineurs sont alors absorbés par le porte-taraud compensateur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22250 [Canal %1:] Broche %2 Arrêt axe pendant le filetage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe du filetage a été immobilisé alors qu'un bloc de filetage était actif.
L'arrêt peut avoir été provoqué par des signaux VDI qui entraînent une interruption de l'avance.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les signaux d'arrêt spécifiques à l'axe/la broche DB31, ... DBX4.3 (Arrêt d'avance - Arrêt broche).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22260 [Canal %1:] Broche %2 Filetage peut être détruit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe
%3 = numéro de bloc

Description: Quand on a sélectionné BLOC PAR BLOC COMME POUR DECODAGE et une concaténation de blocs de filetage, des pauses surviennent aux limites des blocs jusqu'au nouveau Départ programme du bloc suivant.
En mode bloc par bloc normal, une logique de niveau supérieur n'arrête le programme qu'aux limites des blocs auxquelles aucune altération ou aucun défaut du contour ne peut survenir. En présence de blocs de filetage concaténés, cela se produit après le dernier bloc de filetage !

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Lorsqu'un seul bloc de filetage est programmé, la signalisation de l'alarme peut être ignorée.
En présence de plusieurs blocs de filetage successifs, ne pas exécuter cette section d'usinage en mode automatique BLOC PAR BLOC COMME POUR DECODAGE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

22270 [Canal %1:] Bloc %2 Vitesse maximale atteinte en filetage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = position

Description: Les paramètres supplémentaires suivants sont délivrés pour permettre de déterminer le problème :
1. 'Position' (mention non précédée du descripteur d'axe) : L'avance maximale de l'axe de filetage a été atteinte à la position d'axe indiquée.
2. 'Broche maître' : L'asservissement de position de la broche a été modifié pendant le filetage. Des imprécisions peuvent s'ensuivre dans l'usinage du filet.
3. 'Axe de filetage, vitesse' : L'axe affiché est l'axe auquel se réfère le pas de vis. Il peut ne pas suivre les spécifications faites pour la broche. La vitesse d'axe maximale possible est affichée en tant que paramètre.
D'une manière générale, la vitesse de l'axe de filetage dépend :
- du pas de vis programmé
- de la variation programmée de pas de vis et de la longueur du filetage (G34, G35)
- de la vitesse de broche prescrite (programme pièce, FC18, action synchrone)
- de la correction de vitesse de broche (les corrections de vitesse d'axe et de vitesse tangentielle sont inactives)

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire la vitesse de rotation de broche (pas de vis, modification du pas de vis).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22275 [Canal %1:] Bloc %2 Vitesse nulle de l'axe de filetage atteinte à la position %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = position

Description: Pour la position d'axe indiquée, une immobilisation d'axe provoquée par la diminution linéaire du pas de vis a eu lieu lors d'un filetage avec G35. La position de l'arrêt de l'axe de filetage dépend de :
- de la diminution programmée du pas de vis
- de la longueur du filetage

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier au moins un des facteurs mentionnés ci-dessus.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22280 [Canal %1:] Dans bloc %2 : Course d'accélération programmée trop courte %3, course requise %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = course d'accélération programmée
%4 = course d'accélération requise

Description: Pour pouvoir respecter la course d'accélération programmée, l'axe de filetage a été soumis à une accélération excessive. Si l'on veut pouvoir accélérer l'axe avec la dynamique configurée, il faut que la longueur de la course d'accélération soit au moins égale à la valeur indiquée dans le paramètre %4.
L'alarme est de type technologique et est émise quand le bit 2 est mis à 1 dans PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK. La touche logicielle prévue à cette fin sur la MMC 'Aide technologique' mettra ce bit à 1 dans le PM ou l'effacera.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme pièce ou remettre à zéro le bit 2 dans le PM 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

22290 [Canal %1:] Mode broche impossible pour broche/axe transformé %2 (cause: code d'erreur %3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Code d'erreur

Description: Il n'est pas permis de démarrer une broche tant qu'elle est utilisée dans une transformation. Raison : le mode Axe est une condition nécessaire pour l'utilisation de la broche dans une transformation. Il n'est pas permis de quitter ce mode.
Causes possibles de cette alarme :
- Code d'erreur 1 : M3, M4 ou M5 par action synchrone
- Code d'erreur 2 : M41 bis M45 par action synchrone
- Code d'erreur 3 : SPOS, M19 par action synchrone
- Code d'erreur 11 : DB31, ... DBX30.0 (Arrêt broche)
- Code d'erreur 12 : DB31, ... DBX30.1 (Départ broche à droite)
- Code d'erreur 13 : DB31, ... DBX30.2 (Départ broche à gauche)
- Code d'erreur 14 : DB31, ... DBX30.4 (Positionner broche)

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Résoudre le conflit : par ex. arrêter la transformation avant de démarrer le broche.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22295 Canal %1 Broche %2 Fonction DBB30 impossible (cause : code d'erreur %3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Code d'erreur

Description: L'ordre de l'AP transféré via l'interface DBB30 n'a pas pu être exécuté. La cause est indiquée par le code d'erreur.
Codes d'erreur :
- Code d'erreur 1 : usage interne
- Code d'erreur 2 : usage interne
- Code d'erreur 3 : usage interne
- Code d'erreur 4 : usage interne
- Code d'erreur 5 : commutation en axe de commande impossible
- Code d'erreur 6 : commutation en axe AP impossible
- Code d'erreur 20 : usage interne
- Code d'erreur 21 : usage interne
- Code d'erreur 22 : usage interne
- Code d'erreur 23 : PM 30132 IS_VIRTUAL_AX mis à 1
- Code d'erreur 50 : usage interne
- Code d'erreur 51 : usage interne
- Code d'erreur 70 : usage interne

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer le conflit.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22296 Canal %1 Broche %2 Erreur au moment du changement de rapport (cause : code d'erreur %3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Code d'erreur

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une erreur s'est produite au moment du changement de rapport. La cause est indiquée par le code d'erreur :
Codes d'erreur :
- Code d'erreur 1 : usage interne
- Code d'erreur 2 : usage interne
- Code d'erreur 3 : usage interne
- Code d'erreur 4 : usage interne
- Code d'erreur 5 : commutation en axe de commande impossible
- Code d'erreur 6 : commutation en axe AP impossible
- Code d'erreur 20 : usage interne
- Code d'erreur 21 : usage interne
- Code d'erreur 22 : usage interne
- Code d'erreur 23 : PM 30132 IS_VIRTUAL_AX mis à 1
- Code d'erreur 50 : usage interne
- Code d'erreur 51 : usage interne
- Code d'erreur 70 : usage interne

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer le conflit.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22297 Canal %1 Broche %2 Fonction FC18 impossible (cause : code d'erreur %3)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Code d'erreur

Description: L'ordre de l'AP transféré via l'interface FC18 n'a pas pu être exécuté. La cause est indiquée par le code d'erreur.
Codes d'erreur :
- Code d'erreur 1 : usage interne
- Code d'erreur 2 : usage interne
- Code d'erreur 3 : usage interne
- Code d'erreur 4 : usage interne
- Code d'erreur 5 : commutation en axe de commande impossible
- Code d'erreur 6 : commutation en axe AP impossible
- Code d'erreur 20 : usage interne
- Code d'erreur 21 : usage interne
- Code d'erreur 22 : usage interne
- Code d'erreur 23 : PM 30132 IS_VIRTUAL_AX est mis à 1
- Code d'erreur 50 : usage interne
- Code d'erreur 51 : usage interne
- Code d'erreur 70 : usage interne

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer le conflit.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22320 [Canal %1:] Bloc %2 Ordre PUTFTOCF n'a pas pu être transmis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La transmission cyclique de l'enregistrement PUTFTOCF (correction fine de l'outil) a échoué étant donné que la zone de transmission est déjà occupée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Vérifier le programme pièce, en particulier celui des autres canaux ; un enregistrement est-il transmis par les autres canaux ?

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22321 [Canal %1:] Axe %2 PRESET non autorisé pendant le déplacement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un ordre Preset a été donné par MMC ou l'AP pour un axe qui se déplace en jog.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre que l'axe soit immobilisé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

22322 [Canal %1:] Axe %2 PRESET : valeur inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La valeur Preset introduite est trop grande (débordement du format numérique).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Utiliser de (plus petites) valeurs de Preset appropriées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

22400 [Canal %1:] Option 'Manivelle pour contour' non mise à 1

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La fonction 'Manivelle pour contour' a été activée sans l'option nécessaire.
Si l'alarme se produit
- à la suite de la sélection de la manivelle pour contour via l'AP, il convient de la désélectionner aussi via l'AP pour pouvoir poursuivre le programme
- à la suite de la programmation de FD=0, il est possible de corriger le programme qui peut alors être poursuivi avec le bloc de correction et Départ prog. (NC Start).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Mettre l'option à 1
- Annuler l'activation de la fonction 'Manivelle pour contour'
- Modifier le programme pièce

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25000 Axe %1 Défaut matériel capteur actif

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Les signaux du capteur de position actuellement actif (signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX1.5 = 1 (Système de mesure de position 1) ou DB31, ... DBX1.6 = 1 (Système de mesure de position 2)) sont absents, ne sont pas en phase ou présentent une mise à la masse/un court-circuit).
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Avec PROFIdrive uniquement :
Le PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING > 100 remplace l'alarme PowerOn présente par une alarme Reset 25010.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Référencer à nouveau les axes de ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler la qualité des contacts du connecteur de circuit de mesure. Contrôler les signaux du capteur ; en cas de défaut, remplacer le capteur.
Il est possible de désactiver la surveillance en mettant à 100 le paramètre machine PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = numéro de codeur : 1,2).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

25001 Axe %1 Défaut matériel du capteur passif

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Les signaux du capteur de position actuellement inactif sont absents, ne sont pas en phase ou présentent une mise à la masse/un court-circuit).
Avec PROFIdrive uniquement :
Le PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING > 100 remplace l'alarme PowerOn présente par l'alarme Reset 25011.
Le PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING > 100 remplace l'alarme Reset présente par l'alarme Annuler 25011.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler la qualité des contacts du connecteur de circuit de mesure. Contrôler les signaux du capteur ; en cas de défaut, remplacer le capteur.
Désactiver la surveillance à l'aide du signal d'interface correspondant DB31, ... DBX1.5 / 1.6 = 0 (Système de mesure de position 1/2).
Il est possible de désactiver la surveillance en mettant à 100 le PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = numéro de codeur : 1,2).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25010 Axe %1 Encrassement du système de mesure

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le capteur utilisé pour l'asservissement de position signale un encrassement (uniquement sur les systèmes de mesure dotés d'un signal d'encrassement).
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).
Avec PROFIdrive uniquement :
Le PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING > 100 délivre l'alarme Reset présente à la place de l'alarme PowerOn 25000.

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Référencer à nouveau les axes de ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler le système de mesure selon les prescriptions du constructeur du dispositif de mesure.
Il est possible de désactiver la surveillance en mettant à 100 le paramètre machine PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = numéro de codeur : 1,2).

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

25011 Axe %1 Encrassement du système de mesure

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le capteur non utilisé pour l'asservissement de position signale un encrassement (uniquement pour les systèmes de mesure dotés d'un signal d'encrassement).
Avec PROFIdrive uniquement :
Le PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING > 100 délivre l'alarme Reset présente à la place de l'alarme PowerOn 25001.
Le PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING > 100 délivre l'alarme Annule présente à la place de l'alarme Reset 25001.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler le système de mesure selon les prescriptions du constructeur du dispositif de mesure.
Il est possible de désactiver la surveillance en mettant à 100 le PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = numéro de codeur : 1,2).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25020 Axe %1 Surveillance du repère zéro

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Avec PROFIdrive :
Les impulsions du capteur de position sont comptées entre 2 impulsions de top zéro, la plausibilité du résultat est analysée (la fonction de contrôle de plausibilité et son paramétrage éventuel sont à déterminer côté entraînement ; se reporter à la documentation des entraînements pour plus de détails à ce sujet) et le résultat est envoyé par télégramme PROFIdrive (interface capteur) à la commande qui réagit en déclenchant la présente alarme.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Référencer à nouveau les axes de ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Les écarts peuvent avoir été provoqués par des erreurs de transmission, des influences perturbatrices, des défauts matériels du capteur ou de l'électronique de traitement dans le capteur utilisé pour l'asservissement de position. Il convient dès lors de vérifier la branche des valeurs réelles (positions) :
1. ligne de transmission : vérifier la qualité des contacts du connecteur de valeur réelle du moteur et du module EAV, la continuité des câbles du capteur, les courts-circuits et mises à la masse (contact intermittent ?).
2. impulsions du capteur : alimentation électrique du capteur dans les limites de tolérance ?
3. électronique de traitement : remplacement/nouvelle configuration du module d'entraînement ou du module capteur utilisé.
La surveillance peut être désactivée par la mise à 0 ou à 100 du PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING [n] (n = numéro du codeur : 1, 2).

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25021 Axe %1 Surveillance du repère zéro

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La surveillance se rapporte au capteur non utilisé par l'asservissement de position ! (signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX1.5 = 0 (Système de mesure de position 1) ou DB31, ... DBX1.6 = 0 (Système de mesure de position 2))
Pour la suite des explications, se reporter à l'alarme 25020.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Les écarts peuvent avoir été provoqués par des erreurs de transmission, des influences perturbatrices, des défauts matériels du capteur ou de l'électronique de traitement dans le capteur qui n'est pas utilisé pour l'asservissement de position. Il convient dès lors de vérifier la branche des valeurs réelles (positions) :
1. ligne de transmission : vérifier la qualité des contacts du connecteur de valeur réelle du moteur et du module EAV, la continuité des câbles du capteur, les courts-circuits et mises à la masse (contact intermittent ?).
2. impulsions du capteur : alimentation électrique du capteur dans les limites de tolérance ?
3. électronique de traitement : remplacement/nouvelle configuration du module d'entraînement ou du module capteur utilisé.
La surveillance peut être désactivée par la mise à 0 ou à 100 du PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = numéro du codeur : 1, 2).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25022 Axe %1 Capteur %2 Avertissement %3

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro de capteur
%3 = code fin de défaut

Description: Cette alarme se déclenche uniquement avec les codeurs absolus :
a. Avertissement de l'absence de réglage du codeur absolu (sur SIMODRIVE 611D ou sur entraînements PROFIdrive), c'est-à-dire lorsque PM34210 $MA_ENC_REFP_STATE a la valeur 0. Dans ce cas, le code 0 est délivré comme code fin de défaut.
b. Sur SIMODRIVE 611D uniquement lorsqu'un contrôle de top zéro est activé pour le codeur absolu (voir PM36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING) : Dans ce cas, la position absolue du codeur absolu ne peut pas être lue sans erreur :
Description des codes fins de défaut :
(Bit 0 inutilisé)
Bit 1 Erreur Parity
Bit 2 Bit d'alarme du codeur
Bit 3 Défaut CRC
Bit 4 Timeout - bit de départ manquant pour la transmission EnDat
Uniquement visualisation de l'alarme, car la position absolue n'est pas nécessaire à ce moment pour la régulation/le contour.
L'apparition fréquente de cette alarme indique un dérangement de la transmission des codeurs absolus ou une panne des codeurs et que la valeur absolue calculée à la prochaine activation de codeur ou situation de Power-On peut éventuellement être fausse.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: a. Vérifier le réglage du capteur (référence machine) et, le cas échéant, corriger.
b. Remplacer le capteur, remplacer ou isoler le câble du capteur, (ou désactiver le contrôle de top zéro).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25030 Axe %1 Vitesse réelle : seuil d'alarme

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Si l'axe a au moins un capteur actif, la vitesse réelle de l'axe est vérifiée cycliquement durant la période d'appel de l'interpolateur. En l'absence de défaut, la vitesse réelle ne peut jamais être supérieure à la valeur inscrite dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM36200 $MA_AX_VELO_LIMIT (seuil de la surveillance de vitesse). La valeur de ce seuil exprimée en [mm/min, tours/min] est introduite environ 5 à 10 % au-dessus de la vitesse de déplacement maximale possible. Des défauts d'entraînement peuvent provoquer des dépassements de vitesse qui déclenchent l'alarme.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Vérifier le câble de la vitesse de rotation de consigne (câble de bus).
- Vérifier les valeurs réelles et le sens d'asservissement de position.
- Changer le sens d'asservissement de position en cas de poursuite incontrôlée de l'axe -> paramètre spécifique à l'axe PM 32110 $MA_ENC_FEEDBACK_POL [n] = < -1, 0, 1 >.
- Rehausser le seuil de surveillance inscrit dans le PM 36200 $MA_AX_VELO_LIMIT.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25031 Axe %1 Vitesse réelle : seuil d'avertissement

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La vitesse réelle actuelle dépasse 80 % du seuil défini dans le paramètre machine (critère de test interne, activé par le PM36690 $MA_AXIS_DIAGNOSIS, bit 0)

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: -

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25040 Axe %1 Surveillance de l'immobilisation

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La CN surveille la tenue de la position lors de l'immobilisation. La surveillance démarre après un temps réglable, spécifique à l'axe, et inscrit dans le PM36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME une fois l'interpolation achevée. Le système vérifie en permanence si l'axe demeure à l'intérieur du seuil de tolérance inscrit dans le PM36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL.
Les cas suivants sont possibles :
1. Le signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX2.1 (Déblocage régulateur) est à 0 parce que l'axe est bloqué mécaniquement. Des influences mécaniques (p. ex. une forte pression d'usinage) font sortir l'axe de la tolérance de position admissible.
2. Lorsque le circuit d'asservissement de position (sans blocage) est fermé - signal d'interface CN/AP DB31, ... DBX2.1 (Déblocage régulateur) est à "1" - l'axe est poussé en dehors de sa position par de puissantes forces mécaniques en présence d'une amplification moindre dans la boucle d'asservissement de position.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Contrôler les PM36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME et PM36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL et les augmenter le cas échéant. La valeur doit être supérieure au paramètre machine arrêt précis grossier (PM36000 $MA_STOP_LIMIT_COARSE).
- Evaluer les efforts d'usinage et les réduire le cas échéant en réduisant l'avance/en augmentant la vitesse de rotation.
- Augmenter la pression de blocage.
- Augmenter le gain dans la boucle d'asservissement de position en améliorant l'optimisation (facteur Kv PM32200 $MA_POSCTRL_GAIN, entraînement SIMODRIVE611D).

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

25042 Axe %1 Surveillance de l'immobilisation en limitation de couple/force

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La position finale n'a pas été atteinte dans le temps imparti défini par paramètre machine.

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: - Le couple moteur (FXST) réglé est trop faible, de telle manière que la force du moteur n'est pas suffisante pour atteindre la position finale -> augmenter FXST.
- Si la pièce à usiner se déforme lentement, la position finale peut être plus longue à atteindre -> augmenter PM36042 $MA_FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25050 Axe %1 Surveillance du contour

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour chaque point intermédiaire de l'interpolation (valeur de consigne) d'un axe, le NCK calcule la valeur réelle qui devrait être le résultat d'un modèle interne. Si cette valeur réelle calculée diffère de la valeur réelle effective de la machine d'une valeur supérieure à la valeur qui figure dans le PM36400 $MA_CONTOUR_TOL, le programme est interrompu et l'alarme est signalée.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Contrôler la tolérance dans le PM36400 $MA_CONTOUR_TOL : vérifier s'il a été prévu une trop petite valeur.
- Contrôler l'optimisation du régulateur de position facteur Kv dans le PM32200 $MA_POSCTRL_GAIN), et vérifier si l'axe suit la valeur de consigne prescrite sans dépassement. Sinon il faut améliorer l'optimisation du régulateur de vitesse de rotation ou réduire le facteur Kv.
- Amélioration de l'optimisation du régulateur de vitesse de rotation.
- Contrôler la mécanique (mobilité, masses en rotation).

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25060 Axe %1 Limitation de la consigne de vitesse de rotation

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: La vitesse de rotation de consigne a dépassé sa limite supérieure plus longtemps que cela n'est autorisé.
La vitesse maximale de rotation de consigne est limitée, en pourcentage, avec le paramètre machine spécifique à l'axe PM 36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT. La valeur de 100 % correspond à la vitesse de rotation nominale du moteur et, de ce fait, à la vitesse rapide (valeur par défaut : 110 % pour la 840D).
Avec SINAMICS : Le paramètre d'entraînement p1082 a lui aussi une action restrictive.
Des dépassements de courte durée sont tolérés s'ils n'excèdent pas le temps autorisé indiqué dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 36220 $MA_CTRLOUT_LIMIT_TIME. Durant cette période, la valeur de consigne est limitée à la valeur maximale réglée (PM 36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT).
L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Si le régulateur de vitesse est réglé correctement et que les conditions d'usinage sont normales, cette alarme ne doit pas survenir.
- Contrôler les valeurs réelles : dureté localisée du chariot, chute de la vitesse de rotation à cause d'un à-coup de couple lors du contact pièce/outil, choc contre un obstacle fixe, etc.
- Contrôler le sens d'asservissement de position : l'axe poursuit-il sa course de manière incontrôlée (pas avec les entraînements SIMODRIVE611D) ?

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25070 Axe %1 Dérive trop élevée

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Uniquement pour les entraînements analogiques :
La valeur maximale admissible de la dérive (valeur interne intégrée de la compensation automatique de la dérive) a été dépassée lors de la dernière compensation ! La valeur maximale admissible est définie dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM36710 $MA_DRIFT_LIMIT. La dérive n'est en soi pas limitée.
Compensation automatique de la dérive : PM36700 $MA_DRIFT_ENABLE=1
Lorsque les axes sont à l'arrêt, l'écart entre la position réelle et la position de consigne (dérive) est vérifiée cycliquement durant la période d'appel de l'interpolateur et est compensée automatiquement à zéro en intégrant lentement une valeur de dérive interne.
Compensation manuelle de la dérive : PM36700 $MA_DRIFT_ENABLE=0
Un décalage statique par rapport à la consigne de vitesse de rotation peut être ajouté dans le paramètre machine PM36720 $MA_DRIFT_VALUE. Ce décalage n'entre pas dans la surveillance de la dérive puisqu'il agit comme un décalage d'origine de la tension.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. La compensation automatique de la dérive étant désactivée, régler de nouveau la compensation de la dérive de l'entraînement jusqu'à ce que l'écart de traînage soit pratiquement égal à zéro. Puis réactiver la compensation automatique de la dérive pour compenser les variations dynamiques de la dérive (effets d'échauffement).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25080 Axe %1 Surveillance du positionnement

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour les blocs dans lesquels un "arrêt précis" est actif, l'axe doit avoir atteint la fenêtre d'arrêt précis avant l'écoulement du temps de positionnement inscrit dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 36020 $MA_POSITIONING_TIME.
Arrêt précis grossier : PM 36000 $MA_STOP_LIMIT_COARSE
Arrêt précis fin : PM 36010 $MA_STOP_LIMIT_FINE
L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler si les limites d'arrêt précis (grossier et fin) correspondent aux capacités dynamiques des axes, sinon les augmenter - éventuellement en combinaison avec le temps de positionnement dans le PM 36020 $MA_POSITIONING_TIME.
Vérifier le régulateur de vitesse de rotation/l'optimisation du régulateur de position ; choisir une amplification aussi grande que possible.
Vérifier le réglage du facteur Kv (PM 32200 $MA_POSCTRL_GAIN), l'augmenter le cas échéant.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25100 Axe %1 Commutation du système de mesure impossible

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Les conditions préalables à la commutation demandée du capteur de mesure sont absentes
1. Le nouveau capteur sélectionné doit être activé : DB31, ... DBX1.5 / 1.6 = 1 (Système de mesure de position 1/2)
2. La différence de valeur réelle entre les deux capteurs est supérieure à la valeur inscrite dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL (tolérance maximale lors d'une commutation de valeur réelle de position).
En fonction des signaux d'interface CN/AP : DB31, ... DBX1.5 (Système de mesure de position 1) et DB31, ... DBX1.6 (Système de mesure de position 2), le système de mesure concerné est activé, ce qui signifie que l'asservissement de position s'effectue désormais avec ce système de mesure. L'autre système de mesure passe en fonctionnement en poursuite. Si les deux signaux d'interface sont à "1", seul le 1er système de mesure est actif ; si les deux signaux d'interface sont à "0", l'axe est stationné.
La commutation a lieu dès le changement des signaux d'interface, même lorsqu'un déplacement s'effectue dans l'axe !

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Lors de la prise de référence du capteur actif de position réelle, le système de valeur réelle du capteur inactif est, une fois la phase 3 achevée, lui aussi placé sur la même coordonnée du point de référence. Un écart de position ultérieur entre les deux systèmes de valeurs réelles ne peut avoir été provoqué que par un défaut du capteur ou un décalage mécanique entre les capteurs.
- Contrôler les signaux des capteurs, les câbles de valeurs réelles, les connecteurs.
- Contrôler la fixation mécanique (décalage de la tête de mesure, torsion mécanique possible).
- Augmenter le PM 36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL.
L'exécution du programme ne peut pas se poursuivre. Celui-ci doit être interrompu par RESET, puis l'exécution du programme peut être reprise par un Départ CN, éventuellement au point d'interruption après une recherche de bloc avec/sans calcul).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25105 Axe %1 Les systèmes de mesure fournissent des valeurs différentes

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Les deux systèmes divergent, c.-à-d. que la différence des valeurs réelles des deux systèmes de mesure est supérieure à la tolérance correspondante dans le PM36510 $MA_ENC_DIFF_TOL. Ne peut apparaître que si les deux systèmes de mesure sont actifs (PM30200 $MA_NUM_ENCS = 2) et ont fait leur prise de référence. L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Activer les paramètres machine et vérifier codeur activé. Vérifier paramètre machine pour tolérance du capteur (PM36510 $MA_ENC_DIFF_TOL).

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

25110 Axe %1 Capteur sélectionné inexistant

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le capteur sélectionné ne coïncide pas avec le nombre maximal de capteurs inscrit dans le PM 30200 $MA_NUM_ENCS ; cela signifie que le 2ème capteur n'existe pas.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Introduire dans le PM30200 $MA_NUM_ENCS ("Nombre de capteurs") le nombre de capteurs de valeurs réelles utilisés pour cet axe.
Valeur introduite 0 : axe sans capteur -> par ex. broche
Valeur introduite 1 : axe avec capteur -> réglage par défaut
Valeur introduite 2 : axe avec 2 capteurs -> par ex. système de mesure

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

25200 Axe %1 Bloc de paramètres requis inadmissible

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Pour l'asservissement de position, un nouveau bloc de paramètres dont le numéro se situe en dehors de la limite admissible (8 blocs de paramètres : 0 ... 0...7 disponibles) a été requis.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Contrôler les signaux d'interface spécifiques à l'axe / la broche DB31, ... DBX9.0 - .2 (Sélection du bloc de paramètres servo A, B, C).
- Un bloc de paramètres comprend les paramètres machine :
- PM31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM [n]
- PM31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA [n]
- PM32200 $MA_POSCTRL_GAIN [n]
- PM32800 $MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n]
- PM32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n]
- PM32910 $MA_DYN_MATCH_TIME [n]
- PM36200 $MA_AX_VELO_LIMIT [n]

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

25201 Axe %1 Défaut d'entraînement

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Avec PROFIdrive :
L'entraînement signale un défaut grave qui l'empêche de passer à l'état Prêt à fonctionner. La cause précise du défaut peut être déterminée en interprétant les autres alarmes d'entraînement qui ont été signalées (il peut s'avérer nécessaire d'activer ces alarmes de diagnostic en paramétrant les PM DRIVE_FUNCTION_MASK, PROFIBUS_ALARM_ACCESS etc.) :
Alarme 380500 ou 380501 (ou transposition en conséquence des numéros d'alarme dans la page HMI).
L'alarme peut être reconfigurée par le PM 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Interprétation des alarmes d'entraînement énoncées ci-dessus.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

25202 Axe %1 Attente de l'entraînement

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Groupement d'erreurs entraînement (auto-effacement).

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: PROFIdrive uniquement :
En attente de l'entraînement. Cette alarme détecte des problèmes similaires à l'alarme 25201 (voir sous ce numéro). L'alarme est maintenue au moment du démarrage lorsque la communication avec l'entraînement ne se fait pas (p. ex. si le connecteur PROFIBUS n'est pas enfiché). Dans les autres cas l'alarme est émise brièvement puis remplacée par l'alarme 25201 après écoulement d'une temporisation interne si le problème perdure.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

26000 Axe %1 Surveillance du blocage

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe bloqué a été poussé hors de sa position de consigne. L'écart admissible est défini dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 36050 $MA_CLAMP_POS_TOL.
Le blocage d'un axe est activé par le signal d'interface spécifique à l'axe : DB31, ... DBX2.3(Blocage en cours).
L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Déterminer l'écart de position par rapport à la position de consigne et, en fonction de cela, soit augmenter la tolérance admissible dans le PM, soit veiller à améliorer mécaniquement le blocage (p. ex. augmenter la pression de blocage).

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26001 Axe %1 Erreur de paramétrage : compensation frottement

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le paramétrage de la caractéristique d'adaptation dans la compensation des défauts de transition entre quadrants est interdit étant donné que la valeur d'accélération 2 (PM32560 $MA_FRICT_COMP_ACCEL2 ne se situe pas entre la valeur d'accélération 1 (PM32550 $MA_FRICT_COMP_ACCEL1) et la valeur d'accélération 3 (PM32570 $MA_FRICT_COMP_ACCEL3).
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Contrôler les paramètres de réglage de la compensation des défauts de transition entre quadrants (compensation de frottement), éventuellement désactiver la compensation avec le PM32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26002 Axe %1 Codeur %2 Erreur de paramétrage : nombre de traits du codeur

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro de capteur

Description: 1. Système de mesure rotatif (PM31000 $MA_ENC_IS_LINEAR[] == FALSE)
Le nombre de trait réglé dans le PM31020 $MA_ENC_RESOL[] ne coïncide pas avec celui inscrit dans le paramètre machine (SIMODRIVE 611D : PM1005 $MD_ENC_RESOL_MOTOR ; PROFIdrive : p979) ou l'un des deux est nul !
2. Système de mesure absolu avec interface EnDat (PM5790 $MD_ENC_TYPE[] == 4)
Dans le cas des codeurs absolus, il y a en plus contrôle de cohérence de la résolution de la piste incrémentale et absolue fournie par le variateur.
Avec les entraînements PROFIdrive :
cf. paramètre d'entraînement p979 (ainsi que d'autres paramètres internes à l'entraînement et spécifiques au constructeur dans la documentation fournie avec l'entraînement).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Adapter les paramètres machine.
Dans le cas de capteurs absolus, il serait bon d'analyser les alarmes émanant du variateur qui laissent à penser qu'il s'agit d'un problème de capteur. Elles peuvent signaler un renseignement incorrect des PM 1022 $MD_ENC_ABS_RESOL_MOTOR / PM 1032 $MD_ENC_ABS_RESOL_DIRECT par des valeurs lues directement par le variateur sur le codeur.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26003 Axe %1 Erreur de paramétrage : pas de la vis de transmission

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le pas de la vis à billes / à filetage trapézoïdal réglé dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM 31030 $MA_LEADSCREW_PITCH est zéro.
L'alarme peut être reconfigurée avec le PM 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Déterminer le pas de la vis à billes (indication du constructeur de la machine ou mesure du pas après dépose du capot de la broche) et l'inscrire dans le PM31030 : $MA_LEADSCREW_PITCH (la plupart du temps 10 ou 5 mm/tr).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26004 Axe %1 Codeur %2 Erreur de paramétrage : espacement des traits de règle

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro de capteur

Description: La période du réseau de la règle paramétrée dans le paramètre machine spécifique à l'axe PM31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST est zéro ou diffère des paramètres d'entraînement correspondants.
Pour une meilleure compréhension du contexte, cf. explications données pour l'alarme 26002 (concernant des capteurs rotatifs).
L'alarme peut être reconfigurée avec le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Inscrire la période du réseau de la règle selon les indications du constructeur de la machine (ou du constructeur du dispositif de mesure) dans le PM 31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26005 Axe %1 Erreur de paramétrage : facteur de sortie

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Avec entraînements analogiques :
Le facteur de sortie de la consigne de vitesse de rotation analogique qui est réglé dans le paramètre machine PM32250 $MA_RATED_OUTVAL ou PM32260 $MA_RATED_VELO est zéro.
Avec entraînements PROFIdrive : (ADI4, SIMODRIVE611U, SINAMICS) :
Le facteur de sortie utile sur l'interface des consignes de vitesse de rotation est zéro :
a. Le PM32260 $MA_RATED_VELO est nul, bien que la prescription d'une valeur de référence pour la normalisation soit nécessaire sur la base du réglage du PM32250 $MA_RATED_OUTVAL > 0.
b. Le paramètre de normalisation correspondant côté entraînement est nul, invalide, illisible ou indisponible, bien qu'un réglage de normalisation automatique de l'interface ait été sélectionné avec le PM32250 $MA_RATED_OUTVAL = 0.
Le paramètre d'entraînement déterminant pour la normalisation n'est pas prescrit par PROFIdrive mais est spécifique au constructeur (cf. documentation fournie avec l'entraînement ; avec SIMODRIVE611U : p880 ; avec SINAMICS : p2000).
L'alarme peut être reconfigurée avec le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Inscrire dans le PM32250 $MA_RATED_OUTVAL la valeur assignée de la tension de sortie [%] de la valeur maximale de consigne (10 V) à laquelle la vitesse de rotation assignée du moteur en [degrés/s] doit être atteinte (PM32260 $MA_RATED_VELO).

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26006 Axe %1 Capteur %2 Type de capteur/type de sortie %3 impossible

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro de capteur
%3 = type de capteur/type de sortie

Description: Tous les types de capteurs ou de sorties ne sont pas possibles sur chaque variante de commande ou d'entraînement.
Réglages admis :
PM30240 $MA_ENC_TYPE
= 0 Simulation (réglage toujours admis)
= 1 Capteur incrémental sans électronique de conformation (SIMODRIVE 611D ou PROFIdrive)
= 4 Capteur absolu (EnDat avec SIMODRIVE611D ; tous les capteurs absolus supportés côté entraînement avec PROFIdrive)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

PM30130 $MA_CTRLOUT_TYPE
= 0 Simulation
= 1 Standard (entraînements SIMODRIVE 611D ou PROFIdrive)
L'alarme peut être reconfigurée avec le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité.
Contrôler les paramètres machine PM30240 $MA_ENC_TYPE et/ou PM30130 $MA_CTRLOUT_TYPE et les corriger.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26007 Axe %1 QFK : incrément grossier erroné

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'incrément grossier de la QFK doit se situer dans la plage 1 <= incrément grossier <= valeur maximale du PM18342 $MN_MM_QEC_MAX_POINTS (actuellement 1025) parce qu'un plus grand nombre de valeurs fait exploser l'emplacement mémoire.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter la variable de système $AA_QEC_COARSE_STEPS en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26008 Axe %1 QFK : incrément fin erroné

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'incrément fin de la QFK $AA_QEC_FINE_STEPS doit se situer dans la plage 1 <= incrément fin <= 16, étant donné que cette grandeur influence le temps de calcul de la QFK.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter la variable de système $AA_QEC_FINE_STEPS en conséquence.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26009 Axe %1 QFK : dépassement de la capacité mémoire

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le produit des données $AA_QEC_COARSE_STEPS+1 et $AA_QEC_FINE_STEPS ne doit pas dépasser le nombre de points de la caractéristique (PM38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS). En présence d'une caractéristique liée au sens, ce critère vaut pour 2 * ($AA_QEC_COARSE_STEPS+1) * $AA_QEC_FINE_STEPS !

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Soit augmenter PM38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS soit réduire $AA_QEC_COARSE_STEPS et/ou $AA_QEC_FINE_STEPS.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26010 Axe %1 QFK : caractéristique d'accélération erronée

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: $AA_QEC_ACCEL_1/2/3 : La caractéristique d'accélération est subdivisée en 3 zones. Pour chacune des zones, une quantification différente des rapports d'accélération s'applique. Les valeurs par défaut ne doivent être modifiées que lorsque la compensation dans ces zones d'accélération est insuffisante.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Les valeurs par défaut valent :
- $AA_QEC_ACCEL_1 : environ 2 % de l'accélération maximale ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_2 : environ 60 % de l'accélération maximale ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_3 : l'accélération maximale (PM 32300 $MA_MAX_AX_ACCEL).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Introduire correctement les valeurs : 0 < $AA_QEC_ACCEL_1 < $AA_QEC_ACCEL_2 < $AA_QEC_ACCEL_3.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26011 Axe %1 QFK : durées de mesure erronées

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: $AA_QEC_MEAS_TIME_1/2/3: durée de mesure pour déterminer le critère d'erreur.
La durée de mesure commence lorsque le critère d'activation de la valeur de compensation est satisfait (la vitesse de consigne change de signe). La fin est déterminée par les valeurs inscrites dans des paramètres machine. En règle générale, les trois zones de la caractéristique requièrent des durées de mesure différentes. Les préréglages ne doivent être modifiés qu'en cas de problème. Les trois données s'appliquent chaque fois pour les trois zones d'accélération correspondantes.
1. $AA_QEC_MEAS_TIME_1 indique la durée de mesure (pour la détermination du critère d'erreur) pour des accélérations comprises entre 0 et $AA_QEC_ACCEL_1.
2. $AA_QEC_MEAS_TIME_2 indique la durée de mesure dans la zone de $AA_QEC_ACCEL_1 à $AA_QEC_ACCEL_2.
3. $AA_QEC_MEAS_TIME_3 indique la durée de mesure dans la zone de $AA_QEC_ACCEL_2 à $AA_QEC_ACCEL_3 et au-delà.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Introduire correctement les valeurs : 0 < $AA_QEC_MEAS_TIME_1 < $AA_QEC_MEAS_TIME_2 < $AA_QEC_MEAS_TIME_3.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26012 Axe %1 QFK : commande anticipatrice inactive

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Le critère de défaut destiné à déterminer le défaut aux transitions entre quadrants requiert une commande anticipatrice correctement réglée.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Activer la commande anticipatrice et la régler correctement.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26014 Axe %1 Paramètre machine %2 Valeur inadmissible

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Le paramètre machine contient une valeur incorrecte.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Introduire une valeur correcte et effectuer une mise hors tension puis sous tension de la CN.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26015 Axe %1 Paramètre machine %2[%3] Valeur inadmissible

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = Indice : indice table PM

Description: Le paramètre machine contient une valeur incorrecte.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Introduire une valeur correcte et effectuer une mise hors tension puis sous tension de la CN.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26016 Axe %1 Paramètre machine %2 Valeur inadmissible

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Le paramètre machine contient une valeur incorrecte.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Introduire une valeur correcte et effectuer un Reset.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26017 Axe %1 Paramètre machine %2[%3] Valeur inadmissible

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = indice : tableau PM

Description: Le paramètre machine contient une valeur incorrecte.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Introduire une valeur correcte et effectuer un Reset.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26018 Axe %1 Sortie de la valeur consigne d'entraînement %2 utilisée plusieurs fois

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro d'entraînement

Description: L'affectation de consigne a été faite plusieurs fois de manière identique.
Le PM 30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR contient la même valeur pour différents axes.
PROFIdrive : Les PM mentionnés contiennent les mêmes valeurs pour différents axes ou bien différentes entrées dans $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contiennent les mêmes valeurs.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Eviter la double affectation de mise en correspondance de consigne en corrigeant PM30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR. Il faut en outre vérifier le type de bus sélectionné PM30100 $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26019 Axe %1 Capteur %2 Mesure impossible avec cette carte de régulation

Paramètres: %1 = numéro d'axe CN
%2 = numéro de capteur

Description: Si le PM13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8] contient une valeur différente de zéro, la commande a trouvé au moins une carte de régulation qui ne soutient pas la mesure. A partir du programme pièce, la mesure a été programmée pour l'axe correspondant.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier, si possible, le mouvement de mesure de telle sorte que l'axe concerné ne doive plus se déplacer, et ne plus programmer non plus cet axe dans le bloc MEAS. Une valeur de mesure pour cet axe ne peut alors plus être interrogée. Sinon remplacer la carte de régulation par une autre qui soutienne la mesure. Voir à cet effet PM13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8].

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26022 Axe %1 Capteur %2 Mesure impossible avec capteur simulé

Paramètres: %1 = numéro d'axe CN
%2 = numéro de capteur

Description: Une alarme survient s'il faut mesurer sans capteur physique (capteur simulé).

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Modifier, si possible, le mouvement de mesure de telle sorte que l'axe concerné ne doive plus se déplacer et ne plus programmer non plus cet axe dans le bloc MEAS. Une valeur de mesure pour cet axe ne peut alors plus être interrogée.
- Veiller à ce qu'il ne soit pas fait de mesure avec des capteurs simulés. (PM30240 $MA_ENC_TYPE).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26024 Axe %1 Paramètre machine %2 Valeur adaptée

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM

Description: Le paramètre machine contient une valeur invalide. Celle-ci a donc été corrigée en interne par le logiciel.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Contrôler le PM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26025 Axe %1 Paramètre machine %2[%3] Valeur adaptée

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = chaîne de caractères : descripteur de PM
%3 = Indice : indice table PM

Description: Le paramètre machine contient une valeur invalide. Celle-ci a donc été corrigée en interne par le logiciel.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Contrôler le PM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26026 Axe %1 Paramètre d'entraînement SINAMICS P2038 Valeur illicite

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Entraînements SINAMICS uniquement :
Le mode Interface qui est réglé avec le paramètre d'entraînement P 2038 ne figure pas sur SIMODRIVE 611 universal.
L'alarme peut être désactivée avec PM13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK - Bit 15.
Tenir cependant compte des points suivants :
- L'affectation des bits qui est spécifique à la machine peut différer dans les mots de commande et les mots d'état.
- Les blocs de données d'entraînement peuvent être créés librement et il n'est pas nécessaire de les sous-diviser en groupes de 8 (pour plus de détails, voir le manuel de mise en service SINAMICS).
L'affectation des paramètres des moteurs 2-4 pourrait être erronée.

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Régler P2038 = 1 ou
- régler P0922 = 100...199 ou
- mettre bit 15 à 1 dans PM13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK (tenir compte des conditions citées plus haut)
et effectuer respectivement un PowerOn.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26030 Axe %1 Capteur %2 Position absolue perdue

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro de capteur

Description: La position absolue du capteur absolu a été déclarée non valable, car
- il a été détecté un changement dans le rapport de boîte entre le capteur et l'usinage lors du changement de bloc de paramètres ou
- il y a eu un changement de capteur (le numéro de série du capteur absolu a changé, cf. PM34230 $MA_ENC_SERIAL_NUMBER et paramètres spécifiques à l'entraînement).

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Référencer à nouveau les axes de ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Procéder à une nouvelle prise de référence / une nouvelle synchronisation du capteur absolu ; monter le capteur absolu du côté de la charge ; le configurer correctement (p. ex. PM 31040 $MA_ENC_IS_DIRECT).
En cas d'échange d'un capteur absolu avec numéro de série, il est nécessaire de sauvegarder le fichier BOT de cet entraînement (en raison du nouveau numéro de série).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26031 Axe %1 Erreur de configuration maître-esclave

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Cette alarme sera sortie si un axe machine a été configuré à la fois en maître et en esclave. Tout axe accouplé par maître-esclave doit être exploité soit en maître ou soit en esclave.

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Vérifier et le cas échéant corriger les paramètres machine de tous les axes accouplés :
- PM 37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
- PM 37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26032 [Canal %1:] Axe %2 Maître-Esclave non configurés

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Du fait du manque de configuration, le couplage maître-esclave n'a pas pu être activé.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier la configuration actuelle du couplage maître-esclave.
La configuration peut être modifiée avec l'instruction MASLDEF ou les paramètres machine MD 37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD et PM 37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26050 Axe %1 Changement de jeu de paramètres de %2 à %3 impossible

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = indice : jeu de paramètres actuel
%3 = indice : nouveau jeu de paramètres

Description: Le changement de jeu de paramètres ne peut pas se faire sans discontinuité. La cause provient du contenu du jeu de paramètres à activer, par ex. des facteurs différents du réducteur.

Réaction: La CN passe en poursuite.
Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Même en présence d'un paramétrage différent des facteurs de réduction de charge, le changement de jeu de paramètres est exécuté sans alarme dans les cas suivants avec le PM 31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA et le PM 31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM :
1. lorsqu'il n'y a pas d'asservissement de position activé (par ex. en poursuite ou avec une broche en asservissement de vitesse).
2. lorsqu'il y a asservissement de position avec le capteur direct.
3. lorsqu'il y a asservissement de position avec le capteur indirect (la valeur calculée pour la différence des positions de charge ne doit pas excéder la valeur figurant dans le PM 36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26051 [Canal %1:] Dans bloc %2 un stop imprévisible a été grillé en contournage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'interpolation tangentielle ne s'est pas arrêtée au changement de bloc comme elle l'aurait dû, mais décélère seulement dans le bloc suivant pour s'immobiliser. Cette erreur survient quand l'arrêt au changement de bloc n'a pas été planifié par l'interpolation tangentielle, ou quand il n'a pas été reconnu suffisamment tôt. Quand PM35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START > 0, il se peut que l'AP ait modifié la vitesse de rotation de la broche et que l'usinage soit obligé par conséquent d'attendre que la broche réintègre de nouveau la plage de consigne ; il se peut aussi qu'une action synchrone soit à terminer avant la poursuite de l'interpolation tangentielle. Cette alarme n'est générée que si PM11400 $MN_TRACE_SELECT = 'H400' a été activé. Normalement, le déclenchement de l'alarme est supprimé. - PM11400 $MN_TRACE_SELECT est protégé par un mot de passe SIEMENS.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: PM 35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START = 1. Programmer G09 avant le bloc signalé dans l'alarme afin que l'interpolation tangentielle s'arrête tel que cela a été planifié.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26052 [Canal %1:] Dans bloc %2 : vitesse tangentielle trop élevée pour sortie des fonctions auxiliaires

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme survient généralement dans un bloc contenant une sortie de fonction auxiliaire pendant le déplacement. L'acquittement de la fonction auxiliaire s'est fait attendre plus longtemps que prévu. L'alarme survient aussi quand des irrégularités internes à la commande bloquent le contournage de façon imprévisible (G64, G641, ...).
L'interpolation tangentielle s'immobilise brutalement à la fin du bloc signalé (arrêt générateur). La trajectoire est relancée au changement de bloc suivant, à moins que l'arrêt brutal ait provoqué une erreur dans le régulateur de position (suite à un PM 36400 $MA_CONTOUR_TOL réglé avec une grande sensibilité par exemple).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Quand l'alarme est survenue dans un bloc à sortie de fonctions auxiliaires en cours de déplacement : à partir de la version logicielle 5.1, augmenter le PM10110 $MN_PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE ou
- Programmer G09 dans le bloc signalé, afin que l'interpolation tangentielle s'arrête en fin de bloc, comme prévu.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26053 [Canal %1:] Bloc %2 Problème d'interpolation dans fonction d'anticipation LookAhead (module %3, identifiant %4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code module
%4 = code d'erreur

Description: Défaut de synchronisme entre interpolation et préparation.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Veuillez contacter Siemens.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26054 [Canal %1:] Bloc %2 Avertissement concernant l'interpolation dans la fonction d'anticipation LookAhead (module %3, problème %4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Code module
%4 = code d'erreur

Description: La puissance de calcul ne suffit plus pour parcourir un profil de vitesse tangentielle régulier. De brusques chutes de vitesse peuvent se produire.

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Visualisation de l'alarme.
Affichage de message.

Remède: Modifier le paramétrage. Augmenter la période d'appel de l'interpolateur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26070 [Canal %1:] Axe %2 ne peut pas être contrôlé par l'AP, car le nombre max. est dépassé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Une tentative a été faite de définir comme axes contrôlés par l'AP un nombre d'axes supérieur à ce qui est autorisé.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier et éventuellement corriger l'option 'Nombre d'axes contrôlés par l'AP' ou diminuer le nombre de demandes pour les axes contrôlés par l'AP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26072 [Canal %1:] Axe %2 ne peut pas être contrôlé par l'AP

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche

Description: L'axe ne peut pas être défini comme axe contrôlé par l'AP. Dans un premier temps, l'axe ne peut pas être contrôlé par l'AP dans tous les états.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir l'axe comme axe neutre avec Release ou Waitp.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26074 [Canal %1:] extinction du contrôle de l'AP de l'axe %2 non autorisée dans l'état actuel

Paramètres: %1 = canal
%2 = Axe, broche

Description: L'AP ne peut restituer les droits de contrôle d'un axe au traitement de programme que si l'axe est à l'état READY.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Remettre à 1 le signal d'interface VDI "L'AP contrôle l'axe", activer un "reset axial" et répéter l'opération.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26075 [Canal %1:] Axe %2 pas disponible pour le programme CN, car contrôlé exclusivement par l'AP

Paramètres: %1 = canal
%2 = Axe, broche

Description: L'axe est contrôlé exclusivement par l'AP. Il n'est donc pas disponible pour le programme CN.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Ne pas laisser l'axe sous le contrôle exclusif de l'AP, ne l'y laisser que temporairement. Modification du PM 30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 4.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26076 [Canal %1:] Axe %2 non disponible pour le programme CN, axe AP avec affectation fixe

Paramètres: %1 = canal
%2 = Axe, broche

Description: L'axe est un axe AP affecté de manière fixe. Par conséquent, l'axe n'est pas disponible pour le programme CN.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Ne pas définir l'axe comme axe AP à affectation fixe. Modification du PM30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26100 Axe %1 Entraînement %2 Absence de signe de vie

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro d'entraînement

Description: Cas particulier : La sortie du numéro d'entraînement = 0 signale qu'il y a eu dépassement du temps imparti aux calculs au niveau de l'interpolateur IPO (voir aussi l'alarme 4240).

Réaction: CN pas prête.
La CN passe en poursuite.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Redémarrer l'entraînement, vérifier le logiciel de l'entraînement.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26101 Axe %1, Entraînement %2 ne communique pas

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro d'entraînement

Description: PROFIdrive uniquement :
L'entraînement ne communique pas.

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Référencer à nouveau les axes de ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Vérifier la configuration du bus.
- Vérifier le coupleur (connecteur déconnecté, module optionnel inactif, etc.)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26102 Axe %1, Entraînement %2 Absence de signe de vie

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro d'entraînement

Description: PROFIdrive uniquement :
Le signe de vie n'est plus actualisé par l'entraînement.

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Référencer à nouveau les axes de ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Vérifier le réglage de la fréquence.
- Rallonger éventuellement le temps de cycle.
- Recharger l'entraînement.
- Vérifier le logiciel de l'entraînement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

26105 Entraînement de l'axe %1 introuvable

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: PROFIdrive uniquement :
L'entraînement paramétré pour l'axe désigné n'a pas pu être trouvé. Un esclave Profibus a été paramétré p. ex. dans la CN qui ne se trouve pas dans SDB type 2000.

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Causes possibles :
- Suite à une erreur, le PM 30130 $MA_CTRLOUT_TYPE est différent de 0 ; l'entraînement devrait être en réalité simulé (=0).
- Le PM 30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR est erroné, c.-à-d. le numéro d'entraînement logique a été échangé par erreur et une valeur invalide figure dans le PM 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (voir point suivant) ou bien un numéro d'entraînement a été entré qui n'existe pas sur le bus (vérifier par ex. le nombre d'esclaves).
- Le PM 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contient des valeurs qui n'ont pas été configurées sur le Profibus (qui ne figurent donc pas dans le type SDB 2000) ou bien les adresses des slots d'entrée et de sortie des entraînements n'ont pas été sélectionnés à l'identique lors de la configuration du Profibus.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26106 Capteur %2 de l'axe %1 non identifié

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche
%2 = numéro de capteur

Description: PROFIdrive uniquement :
Le capteur paramétré pour l'axe désigné n'a pas pu être identifié. Un esclave Profibus a été paramétré p. ex. dans la CN mais il ne figure pas dans le SDB ou a été signalé comme matériel en défaut.

Réaction: GMFC pas prêt.
La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Causes possibles :
- Suite à une erreur, le PM 30240 $MA_ENC_TYPE est différent de 0 ; le capteur devrait être en réalité simulé (=0).
- Le PM 30220 $MA_ENC_MODULE_NR est erroné, c.-à-d. le numéro d'entraînement logique a été échangé par erreur et une valeur invalide figure dans le PM 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (voir point suivant) ou bien un numéro d'entraînement a été entré qui n'existe pas sur le bus (vérifier par ex. le nombre d'esclaves).
- Le PM 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contient des valeurs qui n'ont pas été configurées sur le Profibus (elles ne figurent donc pas dans le type SDB 2000) ou bien les slots d'entrée et de sortie des entraînements n'ont pas été sélectionnés à l'identique lors de la configuration du Profibus.
- Lors de la sélection du capteur, une erreur grave a été constatée au niveau du capteur (capteur défectueux, capteur déposé) de sorte qu'il est impossible de quitter l'état de stationnement (cette alarme est alors délivrée à la place de l'alarme 25000/25001 - pour les autres causes possibles consulter les informations données pour cette dernière alarme).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

26120 [Canal %1:] Axe %2, $AA_ESR_ENABLE = 1 mais l'axe doit être mis à l'état NEUTRE.

Paramètres: %1 = canal
%2 = Axe, broche

Description: Il s'agit de mettre à l'état NEUTRE un axe avec configuration ESR et $AA_ESR_ENABLE[axe] = 1. Cependant, les axes neutres (sauf les axes individuels) ne peuvent pas exécuter un ESR.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Mettre $AA_ESR_ENABLE[Achse] = 0, avant de mettre l'axe à l'état NEUTRE.
Il n'est pas possible d'inhiber l'alarme avec PM11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26121 [Canal %1:] L'axe %2 est NEUTRE et $AA_ESR_ENABLE doit être mis à 1.

Paramètres: %1 = canal
%2 = Axe, broche

Description: Il ne faudrait pas mettre $AA_ESR_ENABLE[Achse] = 1 pour des axes neutres (sauf axes individuels).
Les axes neutres (sauf les axes individuels) ne peuvent pas exécuter un ESR.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Ne pas appliquer $AA_ESR_ENABLE[Achse] = 1 aux axes neutres (sauf axes individuels).
Il est possible d'inhiber l'alarme avec PM11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26122 [Canal %1:] Axe %2, $AA_ESR_ENABLE = 1, la permutation d'axes n'est pas exécutée dans cet état.

Paramètres: %1 = canal
%2 = Axe, broche

Description: Si $AA_ESR_ENABLE[axe] = 1, la permutation d'axes n'est pas autorisée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Avant la permutation d'axes, mettre $AA_ESR_ENABLE[Achse] = 0.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
Mettre $AA_ESR_ENABLE[Achse] = 0.

26123 [Canal %1:] Axe %2, $AA_ESR_ENABLE devrait être mis à 1, mais PM 37500 $MA_ESR_REACTION = 0

Paramètres: %1 = canal
%2 = Axe, broche

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: $AA_ESR_ENABLE[Achse] ne devrait être mis à 1 que pour les axes avec PM37500 $MA_ESR_REACTION[Achse] > 0.
L'exemple suivant conduit à cette alarme :
N100 $MA_ESR_REACTION[AX1] = 21
N110 $AA_ESR_ENABLE[AX1] = 1
N120 NEWCONF
car PM37500 $MA_ESR_REACTION[AX1] = 21 n'est porté à la connaissance du NCK qu'au moment N120 NEWCONF.
Le mieux est :
N100 $MA_ESR_REACTION[AX1] = 21
N110 NEWCONF
N120 $AA_ESR_ENABLE[AX1] = 1

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Avant de mettre $AA_ESR_ENABLE[Achse] à 1, il faut mettre PM37500 $MA_ESR_REACTION[axe] > 0.
Lors de la définition de PM37500 $MA_ESR_REACTION[axe] dans le programme pièce, il faut par ex. appeler NEWCONF avant $AA_ESR_ENABLE[axe].
L'alarme peut être inhibée avec PM11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26124 [Canal %1:] Axe %2, $AC_ESR_TRIGGER a déclenché, mais l'axe est à l'état NEUTRE et ne peut exécuter aucun ESR.

Paramètres: %1 = canal
%2 = Axe, broche

Description: Un ESR ($AC_ESR_TRIGGER) spécifique au canal a été déclenché, mais un axe avec configuration ESR est à l'état NEUTRE au moment du déclenchement.
Les axes neutres sont ignorés par ESR (sauf les axes individuels qui, cependant, ne réagissent qu'à $AA_ESR_TRIGGER[Ax]).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: $AA_ESR_ENABLE[Achse] = 1 sollte nicht bei Neutralen Achsen gesetzt sein.
L'alarme peut être inhibée par PM11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

26200 [Canal %1:] Bloc %2 : Les noms des chaînes cinématiques $NK_CHAIN_NAME[%3] et $NK_CHAIN_NAME[%4] sont identiques]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice de la 1e chaîne
%4 = Indice de la 2e chaîne

Description: Il existe (au moins) deux chaînes cinématiques ayant le même nom. Les noms affectés aux chaînes cinématiques doivent être sans ambiguïté.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier les noms des chaînes cinématiques impliquées

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26202 [Canal %1:] Bloc %2 : Les noms des maillons cinématiques $NK_NAME[%3] et $NK_NAME[%4] sont identiques.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice du 1er maillon
%4 = Indice du 2e maillon

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Il existe (au moins) deux maillons de chaîne cinématique qui portent le même nom. Les noms des maillons cinématiques doivent être sans ambiguïté.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier les noms des maillons cinématiques impliqués

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26204 [Canal %1:] Bloc %2 : Le maillon %3 auquel il est renvoyé dans $NK_NEXT[%4] figure déjà dans la chaîne

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom du maillon suivant
%4 = Indice du maillon

Description: Un maillon contient comme maillon suivant un maillon qui est déjà contenu dans la chaîne cinématique. Il en résulte un bouclage de la chaîne, ce qui n'est pas admis.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir la chaîne cinématique de façon à ne pas obtenir de chaîne fermée sur elle-même.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26206 [Canal %1:] Bloc %2 : Il n'a pas été possible de trouver le maillon %3 auquel il est renvoyé dans le maillon $NK_1ST_ELEM[%4]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom du premier maillon
%4 = Indice de la chaîne

Description: Le maillon indiqué comme premier maillon dans une chaîne cinématique n'a pas été trouvé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NK_1ST_ELEM[...] le nom du maillon existant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26208 [Canal %1:] Bloc %2 : Le maillon %3 auquel il est renvoyé dans $NK_NEXT[%4] n'a pas été trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom du maillon suivant
%4 = Indice du maillon

Description: Le maillon indiqué comme second maillon dans la chaîne cinématique n'a pas été trouvé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NK_1ST_NEXT[...] le nom d'un maillon existant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26210 [Canal %1:] Bloc %2 : La chaîne %3 à laquelle il est renvoyé dans $NK_NEXTP[%4] n'a pas été trouvée.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom du maillon suivant
%4 = Indice du maillon

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La chaîne parallèle indiquée n'a pas été trouvée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NK_NEXTP[...] le nom d'une chaîne existante.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26212 [Canal %1:] Bloc %2 : Le nombre maximum de %3 maillons est dépassé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nombre maximal de maillons

Description: Le nombre maximum de maillons admis contenus dans toutes les chaînes est trop important.
Un maillon qui est contenu dans plusieurs chaînes est plusieurs fois pris en compte dans le calcul du nombre maximum.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le nombre de maillons contenus dans toutes les chaînes est à réduire.
Cela peut se faire par exemple en désactivant les chaînes qui ne sont pas utiles momentanément.
Pour cela, il suffit d'entre une chaîne vide comme nom de chaîne.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26214 [Canal %1:] Bloc %2: La valeur maximale admissible de la correction fine a été dépassée dans le maillon de chaîne %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Valeur de décalage fin

Description: La valeur absolue dans $NK_OFF_FINE ou dans une composante de $NK_OFF_DIR est supérieure à la valeur limite autorisée par $NK_LIMIT_FINE.
Dans le cas des maillons de chaîne qui décrivent un axe l'alarme se rapporte à $NK_OFF_FINE et sinon elle se rapporte à $NK_OFF_DIR.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire la valeur absolue dans la composante indiquée ou augmenter la valeur limite admissible dans $NK_LIMIT_FINE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26216 [Canal %1:] Bloc %2: La direction de l'axe n'est pas définie dans le maillon de chaîne %3.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Valeur de décalage fin

Description: Le maillon de chaîne décrit un axe dont la direction est définie par la valeur contenue dans $NK_OFF_DIR. La définition est valide uniquement si la valeur absolue du vecteur est supérieure à 1.0e-6.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Entrer un vecteur valide dans $NK_OFF_DIR ou modifier le type du maillon de chaîne.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26218 [Canal %1:] Bloc %2 : Nom illicite dans %3[%4]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de la variable système
%4 = Indice de la variable système

Description: Un nom illicite figure dans la variable système de type STRING.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser un nom licite.
Les noms autorisés sont indiqués dans la documentation sur les variables système.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26222 [Canal %1:] Bloc %2 : Les noms des zones de protection $NP_PROT_NAME[%3] et $NP_PROT_NAME[%4] sont identiques

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice de la 1ère zone de protection
%4 = Indice de la 2ème zone de protection

Description: Deux zones de protection ont été affectées du même nom. Les noms des zones de protection doivent être sans ambiguïté.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Renommer l'une des zones de protection impliquées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26224 [Canal %1:] Bloc %2 : Les noms des éléments de zone de protection $NP_NAME[%3] et $NP_NAME[%4] sont identiques

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice du 1er élément de zone de protection
%4 = Indice du 2ème élément de zone de protection

Description: Deux éléments de zone de protection ont été désignés par le même nom. Les noms des éléments dez zones de protection doivent être sans ambiguïté.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Renommer l'un des éléments impliqués.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26226 [Canal %1:] Bloc %2 : Type de zone de protection invalide dans $NP_TYPE[%3]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice de l'élément de la zone de protection

Description: Un type de zone de protection invalide a été indiqué. Les types de zone de protection autorisés sont définis dans le PM18898 $MN_PROT_AREA_3D_TYPE_NAME_TAB.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer un type de zone de protection valide.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26227 [Canal %1:] Bloc %2 : Fichier CAO pas trouvé : %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fichier

Description: Un fichier CAO référence avec $NP_TYPE n'a pas été trouvé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger les noms dans $NP_TYPE ou charger dans la commande le fichier CAO portant ce nom.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26228 [Canal %1:] Bloc %2 : L'élément %3 de la zone de protection auquel il est renvoyé dans $NP_1ST_PROT[%4] n'a pas été trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de l'élément de zone de protection suivant
%4 = Indice de la zone de protection

Description: L'élément indiqué qui a été indiqué en premier dans la zone de protection n'a pas été trouvé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NP_1ST_PROT[...] le nom d'un élément de zone de protection existant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26230 [Canal %1:] Bloc %2 : L'élément %3 auquel il est renvoyé dans $NP_NEXT[%4] n'a pas été trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de l'élément de zone de protection suivant
%4 = Indice de la zone de protection

Description: L'élément qui a été indiqué comme élément suivant dans la zone de protection n'a pas été trouvé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NP_NEXT[...] le nom d'un élément de zone de protection existant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26231 [Canal %1:] Bloc %2 : La zone de protection ou le fichier CAO %3 auxquels il a été renvoyé dans $TC_TP_PROTA[%4] n'ont pas été trouvés.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de la zone de protection d'outil (ou de l'élément)
%4 = numéro T de l'outil

Description: Dans le paramètre d'outil $TC_TP_PROTA il est renvoyé à une zone de protection ou à un fichier CAO. La zone de protection ou le fichier CAO n'ont pas été trouvés.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Entrer dans $TC_TP_PROTA[...] le nom d'une zone de protection existante ou le nom d'un fichier CAO existant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26232 [Canal %1:] Bloc %2 : Le nombre maximal de %3 éléments de zone de protection a été dépassé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de l'élément de zone de protection suivant

Description: Le nombre maximum admissible des éléments de zone de protection a été dépassé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire le nombre de zones de protection ou d'éléments de zone de protection.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26233 [Canal %1:] Bloc %2 : Dépassement du nombre maximal admis d'éléments de la zone de protection réservés aux outils

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre maximal admis d'éléments de la zone de protection réservés aux outils a été dépassé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Augmenter le nombre maximal d'éléments de la zone de protection réservés aux outils (PM18893 $MN_MM_MAXNUM_3D_T_PROT_ELEM) ou bien diminuer la complexité des descriptions d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26234 [Canal %1:] Bloc %2 : La zone de protection $NP_PROT_NAME[%3] ne contient aucun élément

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice de la zone de protection

Description: Une zone de protection doit contenir au minimum un élément de zone de protection.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier la définition de la zone de protection ou effacer la zone de protection.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26236 [Canal %1:] Bloc %2 : L'élément %3 auquel il est renvoyé dans $NP_NEXT[%4] est déjà contenu dans la chaîne de définition

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice de l'élément de la zone de protection
%4 = Indice de l'élément de zone de protection

Description: Une chaîne de définition fermée a été trouvée, autrement dit un élément de zone de protection contient la zone de protection dont il est lui même issu.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier la définition de la zone de protection ou effacer la zone de protection.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26238 [Canal %1:] Bloc %2 : La zone de protection %3 à laquelle il est renvoyé dans $NP_ADD[%4] n'a pas été trouvée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de la zone de protection à ajouter
%4 = Indice de la zone de protection

Description: La zone de protection à ajouter à l'élément zone de protection actuel n'a pas été trouvée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NP_ADD[...] le nom d'un élément de zone de protection existant, définir une zone de protection avec le nom indiqué ou effacer l'item.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26240 [Canal %1:] Bloc %2 : La zone de protection désignée dans $NP_ADD[%3] est rattachée à une chaîne cinématique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Indice de l'élément de la zone de protection

Description: Les zones de protection qui seront ajoutées à une zone de protection existante avec $NP_ADD[...] ne doivent pas être rattachées à une chaîne cinématique, autrement dit $NP_CHAIN_NAME[...] et $NP_CHAIN_ELEM[...] doivent être vides.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NP_ADD[...] une zone de protection qui n'est pas rattachée à une chaîne cinématique ou
effacer le renvoi à la chaîne cinématique dans la zone de protection à ajouter ou
effacer l'item dans $NP_ADD[...].

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26241 [Canal %1:] Bloc %2 : La zone de protection d'outil %3 ($NP_PROT_NAME[%4]) renferme un renvoi à une chaîne cinématique.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Nom de la zone de protection
%4 = Indice de la zone de protection

Description: Les zones de protection d'outil définies auxquelles il est renvoyé dans le contenu du paramètre d'outil $TC_TP_PROTA[T_NUMMER] ne doivent contenir aucun renvoi à une chaîne cinématique.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Effacer les entrées dans $NP_CHAIN_NAME et $NP_CHAIN_ELEM pour la zone de protection concernée.
Dans $TC_TP_PROTA, écrire un renvoi à une zone de protection qui n'est pas rattachée à une chaîne cinématique.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26242 [Canal %1:] Bloc %2 : Le nom de la chaîne cinématique n'est pas défini dans $NP_CHAIN_NAME[%3]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Indice de la zone de protection

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Dans la zone de protection, le nom d'un élément d'une chaîne cinématique a été indiqué dans $NP_CHAIN_ELEM[...]. Dans ce cas, il faut aussi indiquer impérativement le nom de la chaîne cinématique dans $NP_CHAIN_NAME[...].

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NP_CHAIN_NAME[...] le nom d'une chaîne cinématique ou effacer l'item dans $NP_CHAIN_ELEM[...].

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26244 [Canal %1:] Bloc %2 : La zone de protection %3 à laquelle il est renvoyé dans $NP_ADD[%4] figure déjà dans la chaîne de définition

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice de la zone de protection
%4 = Indice de l'élément de zone de protection

Description: Une chaîne de définition fermée a été trouvé, autrement dit un élément de zone de protection contient la zone de protection dont il est lui même issu.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier la définition de la zone de protection ou effacer la zone de protection.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26246 [Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre $NP_PARA[%3,%4] est invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice de l'élément de la zone de protection
%4 = Indice du paramètre

Description: Une valeur invalide a été indiquée dans le paramètre pour la définition d'un élément de zone de protection.
Les valeurs des paramètres ne doivent pas être négatives.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Donner une valeur valide au paramètre.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26248 [Canal %1:] Bloc %2 : Le contenu (%4) du paramètre $NP_BIT_NO[%3] n'est pas admis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice de bit programmé
%4 = Indice du paramètre

Description: Un numéro de bit invalide a été indiqué pour la commutation entre les états Activation et Désactivation d'une zone de protection préactivée.
Le numéro de bit doit se situer entre -1 et 63.
La valeur -1 signifie qu'il n'y a aucun bit d'interface affecté à la zone de protection.
Les valeurs situées entre 0 et 63 indiquent l'indice du bit d'interface avec lequel se fait la commutation de l'état d'activation de la zone de protection.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer un indice valide

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26250 [Canal %1:] Bloc %2 : Les noms des groupes de zones de protection $NP_NAME[%3] et $NP_NAME[%4] sont identiques

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice du 1er groupe de zones de protection
%4 = Indice du 2e groupe de zones de protection

Description: Deux groupes de zones de protection ont été désignés par le même nom. Les noms des groupes de zones de protection doivent être sans ambiguïté.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Renommer un des groupes de zones de protection impliqués.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26252 [Canal %1:] Bloc %2 : L'élément %4 du groupe de zones de protection %3 n'est pas rattaché à une chaîne cinématique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Indice du 1er groupe de zones de protection
%4 = Indice du 2e groupe de zones de protection

Description: Les zones de protection qui appartiennent à un groupe de zones de protection doivent être rattachées à une chaîne cinématique. Les zones de protection qui ne sont pas rattachées à une chaîne cinématique n'ont aucune importance pour la surveillance anticollision du fait que leur localisation dans l'espace n'a pas été définie.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir le rattachement d'une zone de protection à une chaîne cinématique.
Effacer la zone de protection dans le groupe de zones de protection.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26254 [Canal %1:] Bloc %2 : La zone de protection à laquelle il est renvoyé dans l'élément %4 du groupe de zones de protection %3 n'a pas été trouvée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Numéro du groupe de zones de protection
%4 = Numéro de l'élément du groupe de zones de protection

Description: La zone de protection à ajouter au groupe de zones de protection actuel n'a pas été trouvée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NP_MEMBER_X[...] le nom d'une zone de protection existante, définir une zone de protection avec le nom indiqué ou effacer l'item.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26256 [Canal %1:] Bloc %2 : Le groupe de zones de protection %3 auquel il est renvoyé dans $NP_ADD_GROUP[%4] n'a pas été trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom du groupe de zones de protection à ajouter
%4 = Indice du groupe de zones de protection

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le groupe de zones de protection à ajouter au groupe de zones de protection actuel n'a pas été trouvé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NP_ADD_GROUP[...] le nom d'un groupe de zones de protection existant, définir un groupe de zones de protection avec le nom indiqué ou effacer l'item.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26260 [Canal %1:] Bloc %2 : Collision des deux zones de protection %3 et %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de la 1ère zone de protection
%4 = Nom de la 2ème zone de protection

Description: Il y a collision entre les deux zones de protection indiquées dans le bloc signalé, autrement dit l'écart entre les deux zones de protection est inférieur à la valeur fixée par le PM10619 $MN_COLLISION_TOLERANCE.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le nom du programme CN ou la définition des zones de protection impliquées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26261 [Canal %1:] Interférence entre les deux zones de protection %2 et %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom de la 1ère zone de protection
%3 = Nom de la 2ème zone de protection

Description: Les deux zones de protection indiquées interfèrent.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le nom du programme CN ou la définition des zones de protection impliquées.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26262 [Canal %1:] Mémoire insuffisante pour vérifier le risque de collision des deux zones de protection %2 et %3. Mémoire actuellement disponible : %4 Ko.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom de la 1ère zone de protection
%3 = Nom de la 2ème zone de protection
%4 = Mémoire actuellement disponible

Description: De la mémoire interne est nécessaire temporairement pour vérifier le risque de collision des deux zones de protection. La quantité de mémoire nécessaire dépend du nombre d'éléments contenus dans les zones de protection, de la distance entre les zones de protection et du nombre d'axes machine.
Il est possible d'influencer la taille de la mémoire disponible avec le PM18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme CN ou la définition des zones de protection impliquées.
Adapter le PM18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

26263 [Canal %1:] Bloc %2 : Capacité de mémoire insuffisante pour le calcul de la distance entre deux zones de protection. Mémoire courante disponible : %3 Ko.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Mémoire actuellement disponible

Description: De la mémoire temporaire est nécessaire en interne pour le calcul de la distance entre deux zones de protection avec la fonction PROTDFCT. La taille de cette mémoire dépend du nombre d'éléments renfermés dans les deux zones de protection et de leur position les uns par rapport aux autres.
Il est possible d'influencer la taille de la mémoire disponible avec le PM18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Modifier le programme CN ou la définition des zones de protection impliquées.
Adapter le PM18896 $MN_MM_MAXNUM_3D_COLLISION

Poursuite du programme: Effacer l’alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26264 [Canal %1:] Bloc %2 : La zone de protection avec pour nom %3 n'a pas été trouvée.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Nom de la zone de protection

Description: La zone de protection portant le nom indiqué est introuvable (par ex. lors de l'appel de la fonction PROTA)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Indiquer le nom d'une zone de protection existante ou définir une zone de protection avec le nom indiqué.

Poursuite du programme: Effacer l’alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26266 [Canal %1:] Bloc %2 : La zone de protection avec pour nom %3 a été programmée plusieurs fois.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Nom de la zone de protection

Description: Le nom d'une zone de protection a été programmé plusieurs fois (par ex. lors de l'appel de la fonction PROTA)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: N'indiquer pas plus d'une fois le nom d'une zone de protection.

Poursuite du programme: Effacer l’alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26268 [Canal %1:] Bloc %2 : Aucun bit d'interface n'a été affecté à la zone de protection %3.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Nom de la zone de protection

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une tentative a été faite pour préactiver une zone de protection à laquelle aucun bit d'interface n'a été affecté. Les zones de protection ne peuvent être préactivées que si un bit d'interface a été défini au prélable dans $NP_BIT_NO[..], ce bit d'interface permettant la commutation entre les états Activation et Désactivation lorsque la zone de protection est préactivée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Affecter un bit d'interface à la zone de protection ou sélectionnez un autre mode d'activation (actif / inactif).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26270 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre d'activation invalide lors de l'appel de la fonction PROTA.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Le paramètre d'activation de la fonction PROTA contient une valeur invalide.
Les valeurs suivantes sont les seules admises :
"A" ou "a" (= activé)
"I" ou "i" (= inactivé)
"P" ou "p" (= préactivé)
"R" ou "r" (= état d'activation relevé dans la définition de la zone de protection)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Indiquer un paramètre d'activation valide ("A", "a", "I", "i", "P", "p" , "R", "r").

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26272 [Canal %1:] Bloc %2 : Le contenu (%3) du paramètre $NP_INIT_STAT[%4] est invalide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = Etat programmé
%4 = Indice du paramètre

Description: Un état d'activation invalide a été indiqué pour une zone de protection.
Les seules valeurs admises sont les suivantes :
"A" ou "a" (= activé)
"I" ou "i" (= inactivé)
"P" ou "p" (= préactivé)

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Indiquer un paramètre d'activation valide ("A", "a", "I", "i", "P", "p").

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26274 [Canal %1:] Bloc %2 : La chaîne %3 à laquelle il est renvoyé dans $NP_CHAIN_NAME[%4] n'a pas été trouvée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom de la chaîne
%4 = Indice de la zone de protection

Description: La chaîne cinématique à laquelle il est renvoyé dans la définition de la zone de protection ($NP_CHAIN_NAME[...]) n'a pas été trouvée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NP_CHAIN_NAME[...] le nom d'une chaîne cinématique existante ou définir une chaîne avec le nom indiqué.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26276 [Canal %1:] Bloc %2 : Le maillon %3 auquel il est renvoyé dans $NP_CHAIN_ELEM[%4] n'a pas été trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom du maillon
%4 = Indice de la zone de protection

Description: Le maillon de chaîne cinématique auquel il est renvoyé dans la définition de la zone de protection ($NP_CHAIN_ELEM[...]) n'a pas été trouvé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer dans $NP_CHAIN_ELEM[...] le nom d'un maillon existant ou définir un maillon avec le nom indiqué.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26278 [Canal %1:] Bloc %2 : Le nom d'axe ou le nom de frame %3 contenu dans $NK_AXIS[%4] n'est pas un nom connu.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = Nom d'axe ou nom de frame
%4 = Indice du maillon

Description: Dans l'élément d'une chaîne cinématique, un nom inconnu a été indiqué dans la composante $NK_AXIS[...].
Le nom indiqué doit être le descripteur d'un axe machine ou bien le nom d'une variable mise à disposition par le logiciel OEM.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Inscrire un nom valide dans $NK_AXIS[...].
Dans le cas standard (sans logiciel OEM), il s'agit d'un descripteur d'axe machine.
Une chaîne vide est aussi considérée comme un nom valide. Elle définit alors un maillon constant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26280 [Canal %1:] Axe %2 Risque de collision %3 %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = 1ère zone de protection
%4 = 2ème zone de protection

Description: L'axe indiqué a été arrêté à la suite d'un risque de collision.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: En mode JOG : Déplacer l'axe pour s'éloigner de la zone à risque.
En mode AUTO : Déterminer la cause du risque de collision et la supprimer. Il peut y avoir une erreur de programmation, des corrections manuelles trop importantes, des couplages d'axes et l'entravement mutuel de deux canaux.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

26281 [Canal %1:] Axe %2 Risque de collision %3 %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = 1ère zone de protection
%4 = 2ème zone de protection

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'axe indiqué a été arrêté en raison d'un risque de collision. L'outil a peut-être quitté la trajectoire programmée, car un arrêt en temps voulu sur la trajectoire n'a pas été réalisable (situation d'exception).

Réaction: Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en fin de bloc en cas d'alarme.

Remède: En mode JOG : Déplacer l'axe pour s'éloigner de la zone à risque.
En mode AUTO : Déterminer la cause du risque de collision et la supprimer. Il peut y avoir une erreur de programmation, des corrections manuelles trop importantes, des couplages d'axes et l'entravement mutuel de deux canaux.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
L'axe indiqué a été arrêté en raison d'un risque de collision. L'outil a peut-être quitté la trajectoire programmée, car un arrêt en temps voulu sur la trajectoire n'a pas été réalisable (situation d'exception).

26282 [Canal %1:] Bloc %2 : Définition invalide des zones de protection ou des chaînes cinématiques

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Il n'existe aucune définition valide des zones de protection et / ou des chaînes cinématiques.
Cette alarme se produit lorsqu'un défaut est survenu lors du dernier appel de la procédure PROTA et que la cause de ce défaut n'a pas été éliminée.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Définir correctement les zones de protection et les chaînes cinématiques.
Pour cela, appeler la procédure PROTA en veillant à ce qu'elle s'achève sans erreur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26284 [Canal %1:] Bloc %2 : L'appel de la fonction / procédure %3 est autorisée uniquement en présence de la fonction 'Evitement de collision'.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fonction

Description: La fonction ou la procédure (par ex. PROTA ou PROTD) indiquée dans le texte d'alarme ne peut être appelée que si la fonction "Evitement des collisions" existe.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: La fonction "Evitement des collisions" doit être activée. Pour cela, le PM18890 $MN_MM_MAXNUM_3D_PROT_AREAS doit contenir une valeur supérieure à zéro.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26286 [Canal %1:] Axe %2 Risque de collision des zones de protection préactivées, signal(aux) d'interface %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = nom d'axe, numéro de broche
%3 = Signal(aux) d'interface

Description: Une collision a été détectée dans laquelle est impliquée au moins une zone de protection préactivée. Une telle collision peut se produire lorsque le signal d'interface affecté à une zone de protection préactivée a été activé, autrement dit lorsqu'une zone de protection préactivée est passée à l'état activé.
An der Kollision kann entweder ein voraktivierter und ein (statisch) aktiver Schutzbereich beteiligt sein, oder es können zwei voraktivierte Schutzbereiche beteiligt sein. Die Nummer(n) der Interfacesignale, die den beteiligten voraktivierten Schutzbereichen zugeordnet sind, werden im Alarmtext ausgegeben.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Réaction d'alarme en mode automatique.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Réinitialiser les signaux d'interface activés.
Redéfinir les zones de protection.
Effectuer le dégagement

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26290 [Canal %1:] Bloc %2 : Nombre maximum de %4 facettes dépassé dans le fichier CAO %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fichier
%4 = nombre maximum de facettes de zone de protection

Description: Le nombre maximum admis de facettes de la zone de protection a été dépassé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le nombre de facettes de la zone de protection augmente (MD18895 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS) ou le nombre de facettes définies dans le fichier CAD diminue.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26292 [Canal %1:] Bloc %2 : Nombre maximum de %4 points d'entrée dépassé dans le fichier CAO %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fichier
%4 = nombre maximum de points d'entrée

Description: Le nombre maximum admissible de points d'entrée a été dépassé.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le nombre de facettes de la zone de protection augmente (MD18895 $MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS) ou le nombre de facettes définies dans le fichier CAD diminue.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26294 [Canal %1:] Bloc %2 : Le fichier CAO %3 n'est pas un fichier VRML valide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fichier

Description: Le fichier CAD ne renferme aucune données VRML valides.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le format du fichier CAD/VRML.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

26296 [Canal %1:] Bloc %2 : Le fichier CAO %3 n'est pas un fichier STL valide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%3 = nom de fichier

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le fichier CAO ne renferme aucune donnée STL valide.

Réaction: Bloc de correction avec réorganisation.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le format du fichier CAO/STL.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

27000 Axe %1 Prise de référence peu fiable

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Cette alarme se déclenche pour deux raisons :
- la position machine n'a pas été confirmée par l'utilisateur,
- la position machine n'a pas encore été vérifiée par une deuxième prise de référence.

Même si l'axe a déjà été référencé, il n'existe aucune confirmation que la prise de référence a fourni le résultat correct. Les résultats sont par ex. faussés lorsque l'axe a été déplacé après la mise hors tension de la commande et que la position d'arrêt mémorisé ne correspond plus. Pour exclure ceci, l'utilisateur doit donner son assentiment pour la position réelle affichée après la première prise de référence.
Après un premier assentiment de l'utilisateur, il faut effectuer une deuxième prise de référence après chaque démarrage (les codeurs absolus effectuent ceci automatiquement). Celle-ci sert à vérifier la position d'arrêt mémorisée avant la mise hors tension.
Le PM $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (MD>=3) permet de régler la visualisation de l'alarme de manière à afficher l'alarme collective 27100 pour tous les axes SI.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Le SSS "Prise de référence sûre axe faite" n'est pas mis à 1. Le fin de course sûr SE est désactivé, si la position réelle Safety n'a pas été validée jusque là par un assentiment de l'utilisateur. Si l'assentiment de l'utilisateur a été donné, le fin de course sûr SE reste activé. Les cames sûres sont calculées et transférées, leur pertinence est cependant limitée du fait que la prise de référence n'a pas été confirmée.

Remède: Amener l'axe sur une position connue, passer dans le mode de fonctionnement "prise de référence" et appuyer sur la touche logicielle "Assentiment". Contrôler sur la machine les positions affichées dans l'image d'assentiment. Si celles-ci correspondent à celles attendues à la position connue, les valider avec la touche de basculement. Si l'assentiment utilisateur a déjà été donné, il faut réeffectuer la prise de référence de l'axe.
La modification de l'assentiment de l'utilisateur ne peut se faire que si le commutateur à clé est en position 3 ou après l'entrée d'un mot de passe.
ATTENTION :
Si la prise de référence de l'axe n'est pas sûre et si l'assentiment utilisateur n'a pas été donné, alors on a la situation suivante :
- les cames sûres ne sont pas encore considérées comme sûres
- les fins de course sûrs ne sont pas encore activés

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

27001 Axe %1 Défaut dans un canal de surveillance, code %2, valeurs : NCK %3, entraînement %4

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = information supplémentaire indice de comparaison croisée
%3 = information additionnelle, valeur comparative NCK
%4 = information additionnelle, valeur comparative entraînement

Description: Une comparaison réciproque est effectuée de manière cyclique entre les deux canaux de surveillance (NCK et entraînement) pour surveiller l'état des fonctions de surveillance de sécurité. La comparaison s'effectue séparément pour chaque combinaison NCK/entraînement.
Le premier critère d'une liste de comparaison entre le NCK et l'entraînement est vérifié dans un premier cycle de surveillance (PM 10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME), le second critère de la liste est vérifié dans le cycle de surveillance suivant etc. Lorsque la liste de comparaison a été entièrement traitée, la vérification reprend au début. Le temps de comparaison total d'une liste est indiqué dans le PM 10092 $MN_INFO_CROSSCHECK_CYCLE_TIME (facteur x PM 10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME - le facteur peut différer selon la version du logiciel).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

L'alarme « Défaut dans un canal de surveillance » est délivrée lorsque la comparaison réciproque des deux canaux de surveillance a détecté une différence entre les données d'entrée ou les résultats des fonctions de surveillance. Une des surveillances n'est plus fiable, c.-à-d. qu'un fonctionnement sûr n'est plus possible.
L'indice de comparaison croisée délivré sous %2 est aussi désigné par code STOP F. L'alarme 27001 signale aussi le code STOP F sous lequel le NCK a détecté pour la première fois une erreur dans la comparaison croisée.
Le code STOP F de l'entraînement (correspondant à l'alarme F30611) est à relever dans l'image de diagnostic ou dans le paramètre r9795. Si plusieurs comparaisons font apparaître des différences, plusieurs valeurs peuvent s'afficher alternativement pour le code STOP F dans l'image de diagnostic ou dans le paramètre machine indiqué.
Il existe des erreurs qui peuvent être détectées par plusieurs comparaisons de la liste, cela signifie que la valeur affichée du code STOP F ne délivre pas toujours une information franche sur la cause de l'erreur. La marche à suivre est expliquée pour les différents codes d'erreur.
- 0 Pas d'erreur constatée dans ce canal, alarme consécutive à l'alarme d'entraînement F01711.
- 1 Liste de résultats 1 : différence dans le résultat AFS, VS, SBR ou FCS, par ex. en raison d'une commande disparate des canaux de surveillance. Pour d'autres informations, voir les paramètres d'entraînement r9710[0], r9710[1].
- 2 Liste de résultats 2 : différence dans le résultat CS, n_x. Pour d'autres informations, voir les paramètres d'entraînement r9711[0], r9711[1].
- 3 Différence des valeurs réelles supérieure à la valeur réglée dans le PM 36942 $MA_SAFE_POS_TOL.
- 4 Non affecté.
- 5 Validation de fonction PM 36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE.
- 6 Limite de vitesse PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 7 Limite de vitesse PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 8 Limite de vitesse PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 9 Limite de vitesse PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 10 Tolérance p. arrêt sûr de fonctionnement PM 36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 11 Position fin de course PM 36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[0].
- 12 Position fin de course PM 36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[0].
- 13 Position fin de course PM 36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS[1].
- 14 Position fin de course PM 36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS[1].
- 15 Position came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[0] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 16 Position came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[0].
- 17 Position came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[0] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 18 Position came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[0].
- 19 Position came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[1] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 20 Position came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[1].
- 21 Position came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[1] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 22 Position came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[1].
- 23 Position came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[2] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 24 Position came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[2].
- 25 Position came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[2] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 26 Position came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[2].
- 27 Position came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[3] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 28 Position came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[3].
- 29 Position came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[3] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 30 Position came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[3].
- 31 Tolérance position réelle PM 36942 $MA_SAFE_POS_TOL. PM 36949 $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL si synchronisation valeur réelle act. (glissement)
- 32 Tolérance position point réf. PM 36944 $MA_SAFE_REFP_POS_TOL.
- 33 Tempo. VS[x] -> VS[y] PM 36951 $MA_SAFE_VELO_SWITCH_DELAY.
- 34 Tempo. comparaison croisée PM 36950 $MA_SAFE_MODE_SWITCH_TIME.
- 35 Tempo. suppression imp. STOP B PM 36956 $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY.
- 36 Tempo. suppression imp. test arrêt PM 36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- 37 Tempo. STOP C -> ASF PM 36952 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C.
- 38 Tempo. STOP D -> ASF PM 36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D.
- 39 Tempo. STOP E -> ASF PM 36954 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E.
- 40 Type arrêt si dépassement VS PM 36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE.
- 41 Type arrêt si dépassement PS PM 36962 $MA_SAFE_POS_STOP_MODE.
- 42 Vitesse immobilisation PM 36960 $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL.
- 43 Test mémoire type d'arrêt.
- 44 Position réelle + VS[0] PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 45 Position réelle - VS[0] PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[0].
- 46 Position réelle + VS[1] PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 47 Position réelle - VS[1] PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[1].
- 48 Position réelle + VS[2] PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 49 Position réelle - VS[2]PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[2].
- 50 Position réelle + VS[3] PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 51 Position réelle - VS[3] PM 36931 $MA_SAFE_VELO_LIMIT[3].
- 52 Position immobilisation + tolérance PM 36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 53 Position immobilisation - tolérance PM 36930 $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
- 54 Position réelle + n_x + tolérance PM 36946 $MA_SAFE_VELO_X + PM 36942 $MA_SAFE_POS_TOL.
- 55 Position réelle + n_x PM 36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 56 Position réelle - n_x PM 36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 57 Position réelle - n_x - tolérance PM 36946 $MA_SAFE_VELO_X - PM 36942 $MA_SAFE_POS_TOL
- 58 Demande d'arrêt externe active.
- 59 Facteur de correction VS 1 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[0].
- 60 Facteur de correction VS 2 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[1].
- 61 Facteur de correction VS 3 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[2].
- 62 Facteur de correction VS 4 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[3].
- 63 Facteur de correction VS 5 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[4].
- 64 Facteur de correction VS 6 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[5].
- 65 Facteur de correction VS 7 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[6].
- 66 Facteur de correction VS 8 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[7].
- 67 Facteur de correction VS 9 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[8].
- 68 Facteur de correction VS 10 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[9].
- 69 Facteur de correction VS 11 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[10].
- 70 Facteur de correction VS 12 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[11].
- 71 Facteur de correction VS 13 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[12].
- 72 Facteur de correction VS 14 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[13].
- 73 Facteur de correction VS 15 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[14].
- 74 Facteur de correction VS 16 PM 36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR[15].
- 75 Limite de vitesse n_x PM 36946 $MA_SAFE_VELO_X.
- 76 Type d'arrêt VS1 PM 36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[0].
- 77 Type d'arrêt VS2 PM 36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[1].
- 78 Type d'arrêt VS3 PM 36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[2].
- 79 Type d'arrêt VS4 PM 36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION[3].
- 80 Valeur modulo cames sûres PM 36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE.
- 81 Tolérance mesure de vitesse RSF PM 36948 $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL.
- 82 SES facteur de correction VS 0...15 = SES actif. -1 = correction VS inactive (ni VS2 ni VS4 active ou fonction pas sélectionnée par le biais du PM 36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE).
- 83 Différence entre durées tests de réception PM 36958 $MA_SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT.
- 84 Temporisation STOP F -> STOP B PM 36955 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F.
- 85 Temporisation suppression impulsions défaut bus PM 10089 $MN_SAFE_PULSE_DIS_TIME_BUSFAIL.
- 86 Système à un codeur PM 36914 $MA_SAFE_SINGLE_ENC.
- 87 Affectation codeur PM 36912 $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR.
- 88 Validation came PM 36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE.
- 89 Fréquence limite codeur PM 36926 $MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT.
- 90 SSS came hors PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL différents
- 91 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[4] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 92 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[4].
- 93 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[4] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- 94 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[4].
- 95 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[5] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 96 Position de came n PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[5].
- 97 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[5] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 98 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[5].
- 99 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[6] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 100 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[6].
- 101 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[6] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 102 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[6].
- 103 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[7] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 104 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[7].
- 105 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[7] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 106 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[7].
- 107 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[8] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 108 Position de camePM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[8].
- 109 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[8] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 110 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[8].
- 111 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[9] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 112 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[9].
- 113 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[9] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 114 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[9].
- 115 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[10] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 116 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[10].
- 117 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[10] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 118 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[10].
- 119 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[11] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 120 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[11].
- 121 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[11] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 122 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[11].
- 123 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[12] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 124 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[12].
- 125 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[12] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 126 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[12].
- 127 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[13] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 128 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[13].
- 129 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[13] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 130 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[13].
- 131 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[14] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 132 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[14].
- 133 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[14] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 134 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[14].
- 135 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[15] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 136 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[15].

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- 137 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[15] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 138 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[15].
- 139 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[16] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 140 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[16].
- 141 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[16] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 142 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[16].
- 143 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[17] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 144 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[17].
- 145 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[17] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 146 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[17].
- 147 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[18] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 148 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[18].
- 149 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[18] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 150 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[18].
- 151 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[19] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 152 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[19].
- 153 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[19] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 154 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[19].
- 155 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[20] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 156 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[20].
- 157 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[20] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 158 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[20].
- 159 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[21] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 160 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[21].
- 161 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[21] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 162 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[21].
- 163 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[22] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 164 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[22].
- 165 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[22] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 166 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[22].
- 167 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[23] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 168 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[23].
- 169 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[23] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 170 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[23].
- 171 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[24] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 172 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[24].
- 173 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[24] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 174 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[24].
- 175 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[25] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 176 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[25].
- 177 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[25] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 178 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[25].
- 179 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[26] + PM 36940

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

$MA_SAFE_CAM_TOL.
- 180 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[26].
- 181 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[26] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 182 Position de camePM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[26].
- 183 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[27] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 184 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[27].
- 185 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[27] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 186 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[27].
- 187 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[28] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 188 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[28].
- 189 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[28] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 190 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[28].
- 191 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[29] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 192 Position de came PM 36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[29].
- 193 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[29] + PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL.
- 194 Position de came PM 36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[29].
- 195 Affectation de voie de came SN1 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[0].
- 196 Affectation de voie de came SN2 PM 36938 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[1].
- 197 Affectation de voie de came SN3 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[2].
- 198 Affectation de voie de came SN4 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[3].
- 199 Affectation de voie de came SN5 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[4].
- 200 Affectation de voie de came SN6 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[5].
- 201 Affectation de voie de came SN7 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[6].
- 202 Affectation de voie de came SN8 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[7].
- 203 Affectation de voie de came SN9 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[8].
- 204 Affectation de voie de came SN10 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[9].
- 205 Affectation de voie de came SN11 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[10].
- 206 Affectation de voie de came SN12 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[11].
- 207 Affectation de voie de came SN13 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[12].
- 208 Affectation de voie de came SN14 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[13].
- 209 Affectation de voie de came SN15 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[14].
- 210 Affectation de voie de came SN16 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[15].
- 211 Affectation de voie de came SN17 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[16].
- 212 Affectation de voie de came SN18 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[17].
- 213 Affectation de voie de came SN19 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[18].
- 214 Affectation de voie de came SN20 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[19].
- 215 Affectation de voie de came SN21 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[20].
- 216 Affectation de voie de came SN22 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[21].
- 217 Affectation de voie de came SN23 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[22].
- 218 Affectation de voie de came SN24 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[23].
- 219 Affectation de voie de came SN25 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[24].
- 220 Affectation de voie de came SN26 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[25].
- 221 Affectation de voie de came SN27 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[26].
- 222 Affectation de voie de came SN28 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[27].
- 223 Affectation de voie de came SN29 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[28].
- 224 Affectation de voie de came SN30 PM 36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[29].
- 225 Liste de résultats 3 : Résultat de "Voie de cames sûre" différent pour les cames CS 1..6.
- 226 Liste de résultats 4 : Résultat de "Voie de cames sûre" différent pour les cames CS 7..12.
- 227 Liste de résultats 5 : Résultat de "Voie de cames sûre" différent pour les cames CS 13..18.
- 228 Liste de résultats 6 : Résultat de "Voie de cames sûre" différent pour les cames CS 19..24.
- 229 Liste de résultats 7 : Résultat de "Voie de cames sûre" différent pour les cames CS 25...30.
- 1000 Temporisation de contrôle écoulée : si un canal est informé qu'une modification de SES a eu lieu dans l'autre canal, cette temporisation de contrôle permet de vérifier si la temporisation de modification s'écoule dans l'autre canal.
- 1001 (uniquement dans l'entraînement, voir alarme F01711)
- 1002 Assentiment de l'utilisateur incohérent : les données pour l'assentiment de l'utilisateur sont différentes dans les deux canaux de surveillance après écoulement de 2 sec.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

%3 = état de l'assentiment de l'utilisateur NCK.
%4 = état de l'assentiment de l'utilisateur 611D.
- 1003 Tolérance du point de réf. PM 36944 $MA_SAFE_REFP_POS_TOL dépassée.
- 1004 Erreur de plausibilité assentiment utilisateur.
- 1005 Impulsions déjà supprimées lors sélection test d'arrêt.
- 1007 (uniquement dans l'entraînement, voir alarme F01711).
- 1008 (uniquement dans l'entraînement, voir alarme F01711).
- 1009 Impulsions pas supprimées après temporisation test d'arrêt PM 36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME.
- 1010 Impulsions pas supprimées lors test suppression externe des impulsions après temporisation test d'arrêt PM 36957 $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME.
- 1011 Différence entre états tests réception NCK/Entraînement.
- 1012 Uniquement dans l'entraînement ; voir F01711
- 1013 Assentiment utilisateur NCK dans SRAM AP et assentiment utilisateur NCK dans paramètre machine NCK sont différents.
- 1014 Numéro d'axe NCK dans SRAM AP et numéro d'axe NCK d'après démarrage sont différents.
- 1016 Uniquement dans l'entraînement ; voir F01711
- 1020 Communication entre canaux surveillance NCK et entraînement perturbée.
- 1024 Position d'immobilisation NCK dans PLC-SRAM et position d'immobilisation NCK dans le paramètre machine NCK sont différents.
- 1025 Erreur de plausibilité dans la sélection du stationnement : Le capteur signale un stationnement non demandé par l'utilisateur.
- 1026 Erreur de plausibilité dans la synchronisation des cames entre le NCK et l'AP (fonction "Voie de came sûre").

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Dans la mesure où une surveillance sûre était activée, un Arrêt B a également été déclenché. Il faut alors couper et remettre sous tension la commande (Power On).

Remède: Trouver la différence entre les canaux de surveillance. Le code d'erreur %2 indique la cause de l'alarme.
Il se peut que les paramètres machine de sécurité ne soient plus identiques (les recharger) ou que les entrées de sécurité ne soient pas au même niveau (mesurer).
En l'absence d'erreur de ce type, une CPU peut présenter une erreur, p.ex. une cellule mémoire qui a "basculé". Cette erreur peut être temporaire (suppression avec Power On) ou permanente (si elle survient encore après Power On, remplacer le matériel).
Codes d'erreur pour STOP F avec 840D/SIMODRIVE 611D :
0: Pas d'erreur dans ce canal. Chercher la cause dans l'autre canal.
1: Liste de résultats 1. Commande différente des fonctions par le biais des SES, exploiter le code fin d'erreur dans SINAMICS r9710[0], r9710[1].
2: Liste de résultats 2. Contrôler la tolérance des cames, exploiter le code fin d'erreur dans SINAMICS r9711[0], r9711[1].
3: Position réelle. Évaluation codeur erronée (contrôler les PM). Positions d'immobilisation différentes enregistrées.
4: Pas de comparaison croisée.
5: Libérations de fonctions. Introduire des PM identiques.
6: Valeur limite pour VS1. Introduire des PM identiques.
7: Valeur limite pour VS2. Introduire des PM identiques.
8: Valeur limite pour VS3. Introduire des PM identiques.
9: Valeur limite pour VS4. Introduire des PM identiques.
10: Tolérance d'immobilisation. Introduire des PM identiques.
11: Valeur limite supérieure FCS1. Introduire des PM identiques.
12: Valeur limite inférieure FCS1. Introduire des PM identiques.
13: Valeur limite supérieure FCS2. Introduire des PM identiques.
14: Valeur limite inférieure FCS2. Introduire des PM identiques.
15: Came sûre 1+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
16: Came sûre 1+. Introduire des PM identiques.
17: Came sûre 1- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
18: Came sûre 1-. Introduire des PM identiques.
19: Came sûre 2+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
20: Came sûre 2+. Introduire des PM identiques.
21: Came sûre 2- (+tolérance). Introduire des PM identiques.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

22: Came sûre 2-. Introduire des PM identiques.
23: Came sûre 3+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
24: Came sûre 3+. Introduire des PM identiques.
25: Came sûre 3- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
26: Came sûre 3-. Introduire des PM identiques.
27: Came sûre 4+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
28: Came sûre 4+. Introduire des PM identiques.
29: Came sûre 4- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
30: Came sûre 4-. Introduire des PM identiques.
31: Tolérance position. Introduire des PM identiques.
32: Tolérance position point réf. Introduire des PM identiques.
33: Tempo. basculement entre vitesses. Introduire des PM identiques.
34: Tempo. basculement SES. Introduire des PM identiques.
35: Tempo. suppression impulsions. Introduire des PM identiques.
36: Tempo. contrôle suppression impulsions. Introduire des PM identiques.
37: Tempo. STOP C -> ASF. Introduire des PM identiques.
38: Tempo. STOP D -> ASF. Introduire des PM identiques.
39: Tempo. STOP E -> ASF. Introduire des PM identiques.
40: Type d'arrêt après VS. Introduire des PM identiques.
41: Type d'arrêt après PS. Introduire des PM identiques.
42: Vitesse coupure après suppression impulsions. Introduire des PM identiques.
43: Test mémoire type d'arrêt.
44: Position réelle + limite VS1.
45: Position réelle - limite VS1.
46: Position réelle + limite VS2.
47: Position réelle - limite VS2.
48: Position réelle + limite VS3.
49: Position réelle - limite VS3.
50: Position réelle + limite VS4.
51: Position réelle - limite VS4.
52: Position immobilisation + tolérance.
53: Position immobilisation - tolérance.
54: Position réelle "+ nx" + tolérance.
55: Position réelle "+ nx".
56: Position réelle "- nx".
57: Position réelle "- nx" + tolérance.
58: Demande d'arrêt actuelle.
59: Facteur de correction VS 1. Introduire des PM identiques.
60: Facteur de correction VS 2. Introduire des PM identiques.
61: Facteur de correction VS 3. Introduire des PM identiques.
62: Facteur de correction VS 4. Introduire des PM identiques.
63: Facteur de correction VS 5. Introduire des PM identiques.
64: Facteur de correction VS 6. Introduire des PM identiques.
65: Facteur de correction VS 7. Introduire des PM identiques.
66: Facteur de correction VS 8. Introduire des PM identiques.
67: Facteur de correction VS 9. Introduire des PM identiques.
68: Facteur de correction VS 10. Introduire des PM identiques.
69: Facteur de correction VS 11. Introduire des PM identiques.
70: Facteur de correction VS 12. Introduire des PM identiques.
71: Facteur de correction VS 13. Introduire des PM identiques.
72: Facteur de correction VS 14. Introduire des PM identiques.
73: Facteur de correction VS 15. Introduire des PM identiques.
74: Facteur de correction VS 16. Introduire des PM identiques.
75: Limite de vitesse "nx". Introduire des PM identiques.
76: Type d'arrêt pour VS1. Introduire des PM identiques.
77: Type d'arrêt pour VS2. Introduire des PM identiques.
78: Type d'arrêt pour VS3. Introduire des PM identiques.
79: Type d'arrêt pour VS4. Introduire des PM identiques.
80: Valeur modulo pour cames sûres. Introduire des PM identiques.
81: Tolérance vitesse pour rampe sûre freinage. Introduire des PM identiques.
82: SES facteur de correction VS. Appliquer le même niveau aux SES.
83: Durée test de réception. Introduire des PM identiques.
84: Temporisation stop F -> stop B. Introduire des PM identiques.
85: Temporisation suppression impulsions défaut bus. Introduire des PM identiques.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

86: Faire concorder le PM 36914 $MA_SAFE_SINGLE_ENC et le paramètre d'entraînement p9526
87: Faire concorder le PM 36912 $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR et le p9526
88: Faire concorder le PM 36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE et le paramètre d'entraînement p9503
89: Fréquence limite codeur. Introduire des PM identiques.
90: Position des cames, vérifier PM 36940 $MA_SAFE_CAM_TOL
91: Came sûre 5+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
92: Came sûre 5+. Introduire des PM identiques.
93: Came sûre 5- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
94: Came sûre 5-. Introduire des PM identiques.
95: Came sûre 6+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
96: Came sûre 6+. Introduire des PM identiques.
97: Came sûre 6- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
98: Came sûre 6-. Introduire des PM identiques.
99: Came sûre 7+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
100: Came sûre 7+. Introduire des PM identiques.
101: Came sûre 7- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
102: Came sûre 7-. Introduire des PM identiques.
103: Came sûre 8+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
104: Came sûre 8+. Introduire des PM identiques.
105: Came sûre 8- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
106: Came sûre 8-. Introduire des PM identiques.
107: Came sûre 9+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
108: Came sûre 9+. Introduire des PM identiques.
109: Came sûre 9- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
110: Came sûre 9-. Introduire des PM identiques.
111: Came sûre 10+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
112: Came sûre 10+. Introduire des PM identiques.
113: Came sûre 10- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
114: Came sûre 10-. Introduire des PM identiques.
115: Came sûre 11+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
116: Came sûre 11+. Introduire des PM identiques.
117: Came sûre 11- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
118: Came sûre 11-. Introduire des PM identiques.
119: Came sûre 12+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
120: Came sûre 12+. Introduire des PM identiques.
121: Came sûre 12- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
122: Came sûre 12-. Introduire des PM identiques.
123: Came sûre 13+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
124: Came sûre 13+. Introduire des PM identiques.
125: Came sûre 13- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
126: Came sûre 13-. Introduire des PM identiques.
127: Came sûre 14+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
128: Came sûre 14+. Introduire des PM identiques.
129: Came sûre 14- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
130: Came sûre 14-. Introduire des PM identiques.
131: Came sûre 15+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
132: Came sûre 15+. Introduire des PM identiques.
133: Came sûre 15- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
134: Came sûre 15-. Introduire des PM identiques.
135: Came sûre 16+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
136: Came sûre 16+. Introduire des PM identiques.
137: Came sûre 16- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
138: Came sûre 16-. Introduire des PM identiques.
139: Came sûre 17+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
140: Came sûre 17+. Introduire des PM identiques.
141: Came sûre 17- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
142: Came sûre 17-. Introduire des PM identiques.
143: Came sûre 18+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
144: Came sûre 18+. Introduire des PM identiques.
145: Came sûre 18- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
146: Came sûre 18-. Introduire des PM identiques.
147: Came sûre 19+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
148: Came sûre 19+. Introduire des PM identiques.
149: Came sûre 19- (+tolérance). Introduire des PM identiques.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

150: Came sûre 19-. Introduire des PM identiques.
151: Came sûre 20+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
152: Came sûre 20+. Introduire des PM identiques.
153: Came sûre 20- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
154: Came sûre 20-. Introduire des PM identiques.
155: Came sûre 21+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
156: Came sûre 21+. Introduire des PM identiques.
157: Came sûre 21- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
158: Came sûre 21-. Introduire des PM identiques.
159: Came sûre 22+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
160: Came sûre 22+. Introduire des PM identiques.
161: Came sûre 22- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
162: Came sûre 22-. Introduire des PM identiques.
163: Came sûre 23+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
164: Came sûre 23+. Introduire des PM identiques.
165: Came sûre 23- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
166: Came sûre 23-. Introduire des PM identiques.
167: Came sûre 24+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
168: Came sûre 24+. Introduire des PM identiques.
169: Came sûre 24- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
170: Came sûre 24-. Introduire des PM identiques.
171: Came sûre 25+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
172: Came sûre 25+. Introduire des PM identiques.
173: Came sûre 25- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
174: Came sûre 25-. Introduire des PM identiques.
175: Came sûre 26+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
176: Came sûre 26+. Introduire des PM identiques.
177: Came sûre 26- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
178: Came sûre 26-. Introduire des PM identiques.
179: Came sûre 27+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
180: Came sûre 27+. Introduire des PM identiques.
181: Came sûre 27- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
182: Came sûre 27-. Introduire des PM identiques.
183: Came sûre 28+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
184: Came sûre 28+. Introduire des PM identiques.
185: Came sûre 28- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
186: Came sûre 28-. Introduire des PM identiques.
187: Came sûre 29+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
188: Came sûre 29+. Introduire des PM identiques.
189: Came sûre 29- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
190: Came sûre 29-. Introduire des PM identiques.
191: Came sûre 30+ (+tolérance). Introduire des PM identiques.
192: Came sûre 30+. Introduire des PM identiques.
193: Came sûre 30- (+tolérance). Introduire des PM identiques.
194: Came sûre 30-. Introduire des PM identiques.
195: Affectation de voie de came CS1. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
196: Affectation de voie de came CS2. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
197: Affectation de voie de came CS3. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
198: Affectation de voie de came CS4. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
199: Affectation de voie de came CS5. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
200: Affectation de voie de came CS6. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
201: Affectation de voie de came CS7. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
202: Affectation de voie de came CS8. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
203: Affectation de voie de came CS9. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
204: Affectation de voie de came CS10. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
205: Affectation de voie de came CS11. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
206: Affectation de voie de came CS12. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
207: Affectation de voie de came CS13. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
208: Affectation de voie de came CS14. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

209: Affectation de voie de came CS15. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
210: Affectation de voie de came CS16. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
211: Affectation de voie de came CS17. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
212: Affectation de voie de came CS18. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
213: Affectation de voie de came CS19. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
214: Affectation de voie de came CS20. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
215: Affectation de voie de came CS21. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
216: Affectation de voie de came CS22. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
217: Affectation de voie de came CS23. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
218: Affectation de voie de came CS24. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
219: Affectation de voie de came CS25. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
220: Affectation de voie de came CS26. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
221: Affectation de voie de came CS27. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
222: Affectation de voie de came CS28. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
223: Affectation de voie de came CS29. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
224: Affectation de voie de came CS30. Introduire des PM identiques et vérifier la validation des cames.
225: Liste de résultats 3. Vérifier la tolérance des cames, exploiter le code fin d'erreur dans le paramètre d'entraînement r9735[0,1].
226: Liste de résultats 4. Vérifier la tolérance des cames, exploiter le code fin d'erreur dans le paramètre d'entraînement r9736[0,1].
227: Liste de résultats 5. Vérifier la tolérance des cames, exploiter le code fin d'erreur dans le paramètre d'entraînement r9737[0,1].
228: Liste de résultats 6. Vérifier la tolérance des cames, exploiter le code fin d'erreur dans le paramètre d'entraînement r9738[0,1].
229: Liste de résultats 7. Vérifier la tolérance des cames, exploiter le code fin d'erreur dans le paramètre d'entraînement r9739[0,1].
1000: Temporisation de contrôle écoulée. Trop de commutations des SES (p.ex. du fait de problèmes de contact, faux contact).
1001 : Erreur initialisation temporisation de contrôle. Voir F01711.
1002: Temporisation assentiment utilisateur écoulée.
1003: Tolérance du point de réf. dépassée. Comparaison entre position point de réf. et position réelle sûre actuelle.
1004: Erreur de plausibilité assentiment utilisateur.
1005: Impulsions déjà supprimées lors sélection test d'arrêt. Sélection test d'arrêt sans déblocage impulsions, erreur de câblage du SES "Impulsions sont supprimées".
1007: Défaut communication entre AP et entraînement.
1008: Défaut transmission données entre AP et entraînement.
1009: Déclenchement d'un arrêt subséquent après un test d'arrêt. Vérifier le câblage. Vérifier la configuration du SES à l'aide du PM 36976 $MA_SAFE_PULSE_STATUS_INPUT. Vérifier la temporisation pour le test d'arrêt.
1012: Rétablir la cohérence des données en effectuant un Power On.
1013: Rétablir la cohérence des données en effectuant un Power On.
1014: Rétablir la cohérence des données en effectuant un Power On.
1016: Vérifier la communication entre la commande et l'entraînement.
1020: Communication cyclique entre NCK et entraînement ne fonctionne plus.
1024: Rétablir la cohérence des données en effectuant un Power On.
1025: Violation de la plausibilité dans la sélection du stationnement. Vérifier le matériel du capteur, voire la communication avec le capteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

1026: Vérifier la communication entre l'AP et l'entraînement et entre l'AP et le NCK.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
Si ARRET B a été déclenché, il faut couper et remettre sous tension la commande (Power On).

27002 Axe %1 Test d'arrêt en cours

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Le fonctionnement correct de la branche du circuit de coupure est actuellement contrôlé par activation du signal SES "Sélection arrêt de test".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le message sert uniquement à titre d'information.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement après l'écoulement de la temporisation qui a été définie dans le PM $MA_SAFE_PULSE_DIS_CHECK_TIME et la suppression du SES "Sélection de l'arrêt du test", lorsque la commande reconnaît la suppression des impulsions, autrement dit lorsque le test s'achève avec succès. Un échec du test se solde par l'émission de l'alarme 27001 avec le code d'erreur 1005 ou de l'alarme 27024.

27003 Total de contrôle erroné : %1 %2

Paramètres: %1 = renvoi à la section de programme ou de table
%2 = numéro de table

Description: Total de contrôle erroné dans un programme ou des données de sécurité. Les surveillances de sécurité (Safety Integrated) dans le NCK peuvent être dégradées.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Ne continuer qu'avec extrême prudence. Mise hors/sous tension de la commande (Power On). Si l'erreur se reproduit, alerter le service de maintenance.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27004 Axe %1, Différence entre l'entrée sûre %2, NCK %3, Entraînement %4

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = surveillance affectée
%3 = identificateur interface entrée NCK
%4 = identificateur interface entrée entraînement

Description: Une différence a été détectée sur l'entrée indiquée. Le signal indiqué avait, pendant la durée $MA_SAFE_MODE_SWITCH_TIME, un état différent dans les deux canaux de surveillance NCK et SIMODRIVE611D.
Surveillance affectée (%2) :
SS/SV= différence dans SES "Désactivation Arrêt fonctionnement sûr/vitesse sûre"
SS= différence dans SES "Désactivation Arrêt sûr fonctionnement"
SV= différence dans SES "Sélection vitesse sûre"
SP= différence dans SES "Sélection plage de déplacement sûre"
SVOVR= différence dans les SES "Sélection correction VS"
Identificateur interface entrée NCK (%3) :
DMP<drv><mod><bit>=<valeur>
<drv>= numéro d'entraînement de l'embase (1...31)
<mod>= numéro de la carte (1...8)
<bit> = numéro de raccordement (1...16)
<valeur>= valeur de SES-NCK (0,1)
SPL Pour le cas d'un paramétrage du SES sur l'interface SPL.
<io> = zone variables système paramétrée (01=$A_INSID, 02=$A_INSED)
<dword> = variable système mot double (1,2)
<bit> = numéro de bit dans variable système mot double (1...32)
<valeur>= valeur de SES-NCK (0,1)
Onboard-Input Pour le cas d'un paramétrage du SES sur une entrée intégrée.
<bit> = numéro d'entrée = 01 ...04
<valeur>= valeur de SES-NCK = 0,1

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Identificateur interface entrée entraînement (%4) :
DBX<byte><bit>=<valeur>
<byte>= numéro d'octet dans DB axial (22, 23, 32, 33)
<bit> = numéro de bit dans l'octet (0...7)
<valeur>= valeur SES entraînement (0,1)
Cette alarme peut être masquée par le PM $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, bit 0 = 0.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la commande des signaux d'entrée sûrs (périphérie NCK, alimentation DB AP).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27005 Axe %1 Erreur lors de la comparaison croisée des données : différence statique de valeur réelle N

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: La comparaison croisée des données entre le canal de surveillance du noyau CN et de la SIMODRIVE611D a permis de détecter un écart de valeurs réelles supérieur à la tolérance maximale définie dans le PM $MA_SAFE_POS_TOL. Ceci peut être vérifié à l'aide des valeurs réelles de position sûres des deux canaux de surveillance affichés dans l'image de service.
L'alarme est uniquement visualisée si une surveillance avec référence absolue (SE/SN) est autorisée pour l'axe désigné et que l'assentiment de l'utilisateur est donné. Dès que l'assentiment de l'utilisateur est effacé ou que la différence de valeur réelle entre les deux canaux de surveillance retombe sous la tolérance maximale, l'alarme est de nouveau effacée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Si l'alarme reste statique, il faut effacer l'assentiment de l'utilisateur. Après le redémarrage de la commande, effectuer une prise de référence et donner l'assentiment de l'utilisateur pour remettre la machine en l'état sûr, puis reprendre le fonctionnement. Avant de donner l'assentiment de l'utilisateur, la position réelle de l'axe affichée dans l'image "Assentiment de l'utilisateur" doit être comparée avec la position machine actuelle. Ceci est absolument indispensable pour assurer le bon fonctionnement des fins de course sûres (SE) et des cames sûres (SN).
L'assentiment de l'utilisateur ne peut être modifié qu'en position 3 du commutateur à clé ou après l'entrée d'un mot de passe.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

27006 Axe %1 Test d'effacement d'impulsion externe en cours

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Le bon fonctionnement de l'effacement d'impulsion externe est actuellement vérifié par la remise à 1 du SES "Test stop coupure externe".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement lorsque le test est terminé par l'effacement du SES "Test stop coupure externe"

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

27007 Axe %1 Mode de test de réception actif

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Sur l'interface utilisateur, un test de réception SI a été démarré, par ex. avec l'assistant de test de réception. Pendant la durée de ce test de réception, le mode de test de réception est activé pour NCK et pour l'entraînement. Dans le mode de test de réception, des alarmes SIPowerOn peuvent être acquittées avec la touche Reset.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver le test de réception par ex. avec l'assistant de test de réception ou attendre jusqu'à ce qu'il soit fini (la durée du test de réception peut être paramétrée via le PM $MA_SAFE_ACCEPTANCE_TST_TIMEOUT).

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

27008 Axe %1 Fin de course logiciel désactivé

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: A l'interface utilisateur, le test de réception SI fins de courses sûrs (PS) a été démarré par ex. avec l'assistant de test de réception. Pour ces tests de réception, les fins de course logiciels non redondants sont désactivés pour l'axe / la broche, afin d'assurer l'accostage des fins de course sûrs.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Désactivation des fins de course logiciels non redondants pour l'axe / la broche affichée.

Remède: Désactiver le text de réception par ex. avec l'assistant de test de réception ou attendre la fin d'exécution du test.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

27010 Axe %1 Tolérance pour arrêt sûr de fonctionnement dépassée

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: L'axe s'est fortement éloigné de la position de consigne, d'une valeur dépassant la limite admise définie dans le PM $MA_SAFE_STANDSTILL_TOL.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal non prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.
Arrêt de l'axe avec consigne de vitesse = 0 (Arrêt B). Les impulsions sont supprimées (Arrêt A) dès que la vitesse réelle passe en dessous de la valeur définie dans le PM $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL, au plus tard après l'écoulement de la durée définie dans le PM $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY.

Remède: Vérifier la tolérance de la surveillance de l'immobilisation : la valeur de la tolérance est-elle compatible avec la précision et avec la dynamique d'asservissement de l'axe ? Si ce n'est pas le cas, augmenter la tolérance. Si c'est le cas, vérifier la machine à la recherche de dommages éventuels et réparer.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27011 Axe %1, Vitesse sûre dépassée

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: L'axe s'est déplacé trop rapidement, à une vitesse supérieure à celle autorisée par le PM $MA_SAFE_VELO_LIMIT. Alors qu'ASF/VS est actif et en présence d'un système à 1 capteur, la vitesse qui correspond à la fréquence limite de capteur inscrite dans le PM SAFE_ENC_FREQ_LIMIT a été dépassée.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Arrêt de l'axe avec Arrêt A, C, D ou E, selon la configuration qui figure dans le PM $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ou le PM $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION.

Remède: Si aucune erreur de manipulation semble être en cause : Vérifier la valeur introduite dans le PM, vérifier les SES : La vitesse sûre correcte avait-elle été sélectionnée ? Si les PM et les SES sont corrects, vérifier la machine à la recherche de dommages éventuels et réparer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27012 Axe %1, Limite plage de déplacement sûre dépassée

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: L'axe s'est déplacé en dehors de la plage de déplacement définie dans le PM $MA_SAFE_POS_LIMT_PLUS et le PM $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Arrêt de l'axe avec Arrêt C,D ou E selon la configuration qui figure dans le PM $MA_SAFE_POS_STOP_MODE.

Remède: Si aucune erreur de manipulation n'est en cause : Vérifier la valeur introduite dans le PM, vérifier les SES : Parmi les deux plages de déplacement, la bonne a-t-elle été sélectionnée ? Si les PM et les SES sont corrects, vérifier la machine à la recherche de dommages éventuels et réparer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
Supprimer l'assentiment de l'utilisateur pour cet axe. Actionner ensuite la touche RESET, le programme est interrompu et l'alarme supprimée. En mode JOG, amener l'axe dans la plage de déplacement valide. Il est possible de réattribuer l'assentiment de l'utilisateur et de relancer le programme après élimination de l'erreur du programme CN et contrôle de la position de cet axe.

27013 Axe %1 Limite de surveillance sûre de l'accélération dépassée

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Après déclenchement de l'arrêt B ou C, la vitesse a dépassé la tolérance définie dans le PM $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.
Verrouillage des impulsions par déclenchement d'un Arrêt A.

Remède: Contrôle du PM $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL. Contrôle du comportement au freinage de l'entraînement concerné.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27020 Axe %1 Arrêt E déclenché

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Cette alarme survient avec les alarmes 27011 "Vitesse sûre dépassée" ou 27012 "Limite de plage de déplacement sûre dépassée" (si la configuration a été faite correctement dans le PM $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou le PM $MA_SAFE_POS_STOP_MODE).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un sous-programme asynchrone LIFTFAST et activation interne de l'arrêt sûr de fonctionnement (ASF) après écoulement de la durée réglée dans le PM $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_E.

Remède: Eliminer les causes des alarmes "Vitesse sûre dépassée" ou "Limite de plage de déplacement sûre dépassée" (voir description des alarmes).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27021 Axe %1 Arrêt D déclenché

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Cette alarme survient avec les alarmes 27011 "Vitesse sûre dépassée" ou 27012 "Limite de plage de déplacement sûre dépassée" (si la configuration a été faite correctement dans le PM $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou $MA_SAFE_POS_STOP_MODE).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un "freinage sur la trajectoire" et activation interne de l'arrêt sûr de fonctionnement (ASF) après écoulement de la durée réglée dans le PM $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Eliminer les causes des alarmes "Vitesse sûre dépassée" ou "Limite de plage de déplacement sûre dépassée" (voir la description des alarmes).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27022 Axe %1 Arrêt C déclenché

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Cette alarme survient avec les alarmes 27011 "Vitesse sûre dépassée" ou 27012 "Limite de plage de déplacement sûre dépassée" (si la configuration a été faite correctement dans le PM $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION ou le PM $MA_SAFE_POS_STOP_MODE).

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un "freinage à la limite de courant" et activation interne de l'arrêt sûr de fonctionnement (ASF) après écoulement de la durée réglée dans le PM$MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_C.

Remède: Eliminer les causes des alarmes "Vitesse sûre dépassée" ou "Limite de plage de déplacement sûre dépassée" (voir la description des alarmes).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27023 Axe %1 Arrêt B déclenché

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Cette alarme survient avec l'alarme 27010 "Tolérance pour arrêt sûr de fonctionnement dépassée" ou après l'alarme 27001 "Arrêt F déclenché".
L'alarme peut être reconfigurée par le PM ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.
Déclenchement d'un "freinage à la limite de courant" et activation du temporisateur pour une commutation sur Arrêt A (voir le PM $MA_SAFE_PULSE_DISABLE_DELAY).

Remède: Eliminer les causes pour l'alarme "Tolérance pour arrêt sûr de fonctionnement dépassée" ou "Arrêt F déclenché" (voir la description des alarmes).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27024 Axe %1 Arrêt A déclenché

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Cette alarme survient à la suite d'une :
- Alarme 27011 "Vitesse sûre dépassée" (si la configuration a été faite correctement dans le PM $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE, $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION)
- Alarme 27013 "Surveillance sûre de l'accélération dépassée"
- Alarme 27023 "STOP B déclenché"
- Test d'arrêt infructueux.

L'alarme peut être reconfigurée par le PM ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.
Déclenchement d'une 'suppression des impulsions".

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Eliminer les causes de :
- l'alarme "Vitesse sûre dépassée",
- l'alarme "Surveillance sûre de l'accélération dépassée",
- l'alarme "STOP B déclenché",
- du test d'arrêt infructueux
(voir la description des alarmes).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27030 Axe %1 Fonction irréalisable avec cette carte de régulation SIMODRIVE611D

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Le fonctionnement sûr SINUMERIK Safety Integrated n'est admis qu'avec les cartes à régulation performante SIMODRIVE611D équipées de 2 circuits de mesure par entraînement et de relais de coupure. On a essayé d'activer une fonction de sécurité alors que la carte correspondante n'est pas installée.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Remplacer le module ou désactiver à nouveau les fonctions de sécurité dans le PM $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27031 Axe %1 Seuil vitesse sûre %2 pour rapport transmission %3 trop élevé (max. %4)

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = indice de valeur seuil
%3 = numéro du rapport de transmission
%4 = vitesse maximale

Description: Toutes les valeurs limites dans le PM $MA_SAFE_VELO_LIMIT doivent être réglées de sorte que la fréquence limite de la surveillance d'amplitude ne soit pas dépassée dans les circuits de mesure. La valeur limite qui n'a pas respecté cette condition est indiquée ici comme deuxième paramètre (1 pour VS1, 2 pour VS2, etc.). Le troisième paramètre indique le rapport de boîte de vitesse, par ex. 1 pour rapport 1, 2 pour rapport 2, etc. Le quatrième paramètre indique la vitesse maximale qui pourrait être introduite permettant de respecter encore la fréquence limite pour un fonctionnement sûr.
L'alarme peut être reconfigurée par le PM ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal pas prêt).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'une 'suppression des impulsions".

Remède: Diminuer la valeur limite dans le PM $MA_SAFE_VELO_LIMIT[x], x = (2e paramètre d'alarme) - 1, ou corriger le réglage des facteurs de boîte de vitesse.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

27032 Axe %1 Erreur du total de contrôle des surveillances sûres. Confirmation et test de réception nécessaires !

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Les PM qui sont importants pour le paramétrage de la fonction de sécurité axiale sont protégés par une somme de contrôle. L'alarme signale que la somme de contrôle courante ne correspond plus à la somme de contrôle mémorisée, ce qui signifie qu'un paramètre a été modifié inconsidérément ou qu'il est défectueux.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier les PM. Lancer un nouveau calcul de la somme de contrôle. Refaire l'acquisition des fonctions de sécurité (surveillance des déplacements).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27033 Axe %1 Réglage du PM %2[%3] non valable

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = descripteur paramètre machine
%3 = indice de paramètre machine

Description: Le paramétrage du paramètre machine %2 est erroné. Une indication supplémentaire est l'indice de champ du paramètre machine. Si le paramètre machine est un paramètre machine à une seule valeur, l'indice de champ est égal à zéro. Cette alarme survient dans les cas suivants:
- 1. La conversion du PM indiqué dans le format interne entraîne un débordement.
- 2. Les valeurs inscrites dans les PM $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS et $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS sont interverties. La limite supérieure est inférieure ou égale à la limite inférieure.
- 3. Pour un axe avec fonctions de sécurité, l'affectation des canaux de valeurs de consigne/réelles n'a pas été effectuée sur le bus d'entraînement (PM $MA_SAFE_ENC_SEGMENT_NR, PM $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR). Aucun numéro de module n'a été indiqué dans PM $MA_CTRLOUT_MODULE_NR, PM $MA_SAFE_ENC_MODULE_NR pour une affectation des canaux de valeurs de consigne/réelles.
- 4. Le nombre d'entraînements a subi une modification. Lors de la relecture de la position d'immobilisation et du numéro d'entraînement associé, une différence par rapport à la configuration actuelle des entraînements a été constatée.
- 5. Une fonction de sécurité a été validée dans le PM $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, sans que les fonctions des sécurité ASF/VS aient été validées.
- 6. Erreur lors du paramétrage des affectations des entrées/sorties pour les SES/SSS.
- 7. Un zéro a été inscrit dans le PM $MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST.
- 8. Un zéro a été inscrit dans le PM $MA_SAFE_ENC_RESOL.
- 9. Des réglages différents ont été effectués dans le PM $MA_IS_ROT_AX et le PM $MA_SAFE_IS_ROT_AX.
- 10. Un circuit de mesure inexistant a été paramétré dans le PM $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR.
- 11. Le numéro d'un entraînement inexistant ou inactif a été inscrit dans le PM $MA_SAFE_ENC_MODULE_NR. Dans le cas d'un entraînement inactif, le PM $MA_SAFE_ENC_TYPE n'a pas été remis à 0.
- 12. Un type de codeur, qui ne correspond pas au type de codeur effectivement présent a été paramétré dans le PM $MA_SAFE_ENC_TYPE.
- 13. Un type de codeur erroné ($MA_SAFE_ENC_TYPE = 0, 2, 3 ou 5) a été introduit dans le PM $MA_SAFE_ENC_TYPE pour un entraînement actif.
- 14. Lors du paramétrage du codeur du moteur dans le PM $MA_SAFE_ENC_INPUT_NR, le circuit de mesure pour le 2e système de mesure est également utilisé pour garantir la redondance (2 canaux). Le 2e circuit de mesure de ce module d'entraînement a également été paramétré dans les données d'un autre axe, c.-à-d. qu'il y a une double affectation. Avec ce paramétrage, le 2ème circuit de mesure n'est pas disponible pour la mesure de position.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- 15. Une valeur supérieure à 10 mm a été inscrite dans le PM $MA_SAFE_POS_TOL pour un axe linéaire.
- 16. Une valeur supérieure à 1 mm a été inscrite dans le PM $MA_SAFE_REFP_POS_TOL pour un axe linéaire.
- 17. Les valeurs limites pour la surveillance "n<n_x", calculées à l'aide du PM $MA_SAFE_VELO_X et du PM $MA_SAFE_POS_TOL, sont identiques.
- 18. Une des positions de came activées se trouve en dehors de la plage modulo de valeurs réelles.
- 19. La plage modulo de came paramétrée dans le PM $MA_SAFE_MODULO_RANGE n'est pas un multiple entier de 360 degrés.
- 20. La plage modulo de came paramétrée dans le PM $MA_SAFE_MODULO_RANGE et la plage modulo paramétrée dans le PM $MA_MODULO_RANGE ne sont pas divisibles l'un par l'autre.
- 21. La fonction "Synchronisation valeurs réelles système à 2 codeurs" (glissement) est sélectionnée pour un système à un codeur, ou une fonction avec référence absolue (PS/CS) est sélectionnée simultanément.
- 22. Les alarmes 27000/300950 doivent être inhibées lors du stationnement (PM $MA_SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS!=0). A cet effet, il faut paramétrer le SSS "Prise réf. sûre axe faite" à l'aide du PM $MA_SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT.
- 23. Un SES/SSS d'axe a été paramétré sur l'interface SPL (numéro de segment = 4) et la validation des fonctions pour les arrêts externes (PM $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, bit 6) manque.
- 24. Un SES/SSS d'axe a été paramétré sur l'interface SPL (numéro de segment = 4) et le SES "Désactivation STOP A ext." (affectation à l'aide du PM $MA_SAFE_EXT_STOP_INPUT[0]) a été paramétré de façon inversée (bit 31 = 1) ou le SES "Désactivation STOP A ext." n'a pas été paramétré sur l'interface SPL $A_OUTSI.
- 25. La fonction "Enregistrement valeur réelle dans le cas d'un codeur incrémental" est sélectionnée à l'aide du PM $MA_ENC_REFP_STATE pour le codeur incrémental paramétré et une fonction de surveillance avec référence absolue (PS/CS) est sélectionnée à l'aide du PM $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE. Cette combinaison de fonctions n'est pas permise.
- 26. Une valeur supérieure à 1000 mm/min a été inscrite dans le PM $MA_SAFE_STANDSTILL_VELO_TOL pour un axe linéaire.
- 27. Une valeur supérieure à 20000 mm/min a été inscrite dans le PM $MA_SAFE_STOP_VELO_TOL pour un axe linéaire.
- 28. Une valeur supérieure à 1000 mm/min a été inscrite dans le PM $MA_SAFE_VELO_X pour un axe linéaire.
- 29. Une valeur supérieure à 1000 mm/min a été inscrite dans le PM $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL pour un axe linéaire.
- 30. Une valeur supérieure à la fréquence limite de codeur maximale réglable pour le fonctionnement sûr d'un système à un codeur a été inscrite dans le PM $MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT.
- 31. Une valeur supérieure à 300 kHz a été inscrite dans le PM $MA_SAFE_ENC_FREQ_LIMIT pour une carte de régulation Performance 1 ou standard 2.
- 32. Le PM $MA_SAFE_EXT_PULSE_ENAB_OUTPUT n'a pas été paramétré ou n'a pas été paramétré correctement. Le paramétrage de ce PM est nécessaire si, dans le PM $MA_SAFE_PULSE_ENABLE_OUTPUT, le bit 30 est mis à 1, c.-à-d. si la suppression interne des impulsions est utilisée.
- 33. La valeur 4 (stop E) a été paramétrée pour le PM $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE, sans que le stop E externe ait été validé dans tous les axes avec des validations de fonctions SI (PM $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE différent de 0).
- 34. Le test du mécanisme de freinage a été validé dans le PM $MA_FIXED_STOP_MODE (bit 1 = 1), sans que le fonctionnement sûr ait été validé pour cet axe dans le PM $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE. Le test du mécanisme de freinage n'est autorisé que si les fonctions de sécurité sont validées pour cet axe.
- 35. Une valeur inadmissible a été paramétrée pour le PM $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ou le PM $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION.
- 36. La synchronisation des cames a été activée à l'aide du bit 7 du PM $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, sans que des cames aient été validées à l'aide des bit 8...bit 15.
- 37. La validation de cames a eu lieu à l'aide de $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE aussi bien qu'à l'aide de $MA_SAFE_CAM_ENABLE
- 38. Une valeur incorrecte a été paramétrée dans le PM $MA_SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS ou la même adresse a été attribuée à plusieurs axes.
- 39. Le préréglage interne du PM $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT (paramétrage de l'entraînement) n'a pas pu être effectué, car certaines valeurs étaient en dehors de la plage admissible. Adapter le paramétrage du codeur dans l'entraînement.
- 40. La valeur paramétrée pour le PM $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR comporte des décimales.
- 41. L'adresse de base logique paramétrée dans HW Config et celle adressée via le PM $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ne concordent

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

pas, ou bien le slot adressé par ce biais n'a pas la bonne longueur.
- 42. La position de came $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n] ou $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] est paramétrée trop près de la limite modulo.
- 43. Des "cames sûres" sont validées dans $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, bits 8...15, alors que la fonction "Voie de cames sûre" est validée en même temps dans $MA_SAFE_CAM_ENABLE.
- 44. La position de Came moins $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] est supérieure à la position de Came plus $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]. Cela n'est pas autorisé pour la fonction "Voie de came sûre".
- 45. La distance entre 2 cames sur une voie de cames ($MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] et $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[m]) est trop faible (fonction "Voie de cames sûre").
- 46. La longueur de came, c. à d. la distance entre la position de la came plus ($MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]) et la position de la came moins ($MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]) est trop petite (fonction "Voie de cames sûre").
- 47. Des valeurs identiques ont été entrées dans $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] pour au moins 2 des cames validées dans $MA_SAFE_CAM_ENABLE (fonction "Voie de cames sûre").
- 48. La valeur paramétrée dans $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] pour une came validée dans $MA_SAFE_CAM_ENABLE est invalide (fonction "Voie de cames sûre").
- 49. Plus de 15 cames ont été assignées à une voie de cames par $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] (fonction "Voie de cames sûre").
- 50. La fonction modulo des cames est activée dans $MA_SAFE_MODULO_RANGE, mais n'est pas supportée pour la fonction "Voie de cames sûre".
- 51. La mise à 1 du bit 4 de $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE n'est pas autorisée lorsque la fonction "Voie de cames sûre" est validée. La synchronisation des cames est validée de manière implicite.
- 52. 840D sl uniquement : Le cycle de surveillance paramétré dans $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME ne correspond pas au cycle de surveillance paramétré dans le canal de surveillance de l'entraînement (p9500).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier le PM indiqué et le modifier. Relancer le calcul de total de contrôle. Procéder à une nouvelle réception des fonctions de sécurité.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27034 Paramétrage du PM %1[%2] invalide.

Paramètres: %1 = descripteur paramètre machine
%2 = indice de paramètre machine

Description: Le paramétrage du paramètre machine %1 est faux. Cette alarme survient dans le contexte suivant :
- Une valeur non valable a été paramétrée pour le PM $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL.
- Une valeur invalide a été réglée pour le PM $MN_SAFE_RDP_CONNECTION_NR.
- Une valeur invalide a été réglée pour le PM $MN_SAFE_SDP_CONNECTION_NR.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier le paramètre machine indiqué et le corriger.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27035 Axe %1 Nouveau composant matériel, confirmation et test de fonctionnement requis

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Les identifiants lus sur l'entraînement pour les composants hardware associés (codeur, Motor Module) ne coïncident pas avec le paramétrage de NCK.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Si l'alarme se produit pendant la mise en service, procéder comme suit :
- Confirmer le total de contrôle SAFE_ACT_CHECKSUM[1] (position 3 de la clé ou entrée d'un mot de passe nécessaire), poursuivre la mise en service.
Si l'alarme survient après l'échange d'un capteur de mesure ou d'un moteur DRIVE-CLiQ, procéder comme suit :
- Dans le groupe fonctionnel Diagnostic, valider par TL le total de contrôle matériel dans SAFE_ACT_CHECKSUM[1] (position 3 de la clé ou entrée d'un mot de passe nécessaire)
- Ré-étalonner le capteur de mesure de valeur réelle.
- Vérifier l'acquisition des valeurs réelles SI : vitesses, sens des déplacements, position absolue (le cas échéant, mettre à 1 l'assentiment de l'utilisateur)
- Consigner la nouvelle valeur du total de contrôle dans SAFE_ACT_CHECKSUM[1] et la dernière entrée dans l'historique des modifications dans le PM SAFE_CONFIG_CHANGE_DATE[0]
- Consigner les données de la version matérielle et logicielle des nouveaux composants

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27036 Axe %1 Paramétrage de codeur PM %2[%3] a été adapté

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = descripteur paramètre machine
%3 = indice de paramètre machine

Description: Le paramétrage du codeur pour fonctions de sécurité SI lu sur l'entraînement ne coïncide pas dans le PM affiché avec le paramétrage de NCK. Le PM correspondant de NCK a été adapté.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
De plus, un Stop F est déclenché qui peut entraîner les alarmes consécutives 27001 avec les identifiants de défaut 0, 27023 et 27024.
L'alarme 27001 avec l'identifiant de défaut 0 peut être évitée en réduisant l'alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL supérieur ou égal à 1).

Remède: Poursuivre la mise en service, corriger les totaux de contrôle.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27037 Axes %1 et %2 avec même adresse PROFIsafe %3

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = Numéro d'axe
%3 = Adresse PROFIsafe

Description: L'adresse PROFIsafe lue sur l'entraînement pour ces deux axes est identique.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Régler correctement les adresses PROFIsafe des entraînements.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

27038 Axe %1 Valeur %2 dans paramètre d'entraînement %3 hors limites de PM NCK %4 .

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = Valeur dans le paramètre d'entraînement
%3 = Numéro du paramètre d'entraînement, par ex. paramètre 979.
%4 = Nom du paramètre machine NCK.

Description: Un entraînement Sinamics retourne dans un paramètre des valeurs qui violent la plage de valeurs admises ou les limites mini/maxi d'un paramètre machine de NCK.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Examiner pourquoi le paramètre d'entraînement désigné (979 (format capteur PROFIdrive), 47x (format DQL) ou 9527 (type module capteur)) contient des valeurs fausses (par ex. dans le cas d'erreurs logicielles internes dans l'entraînement, voir documentation de l'entraînement).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27039 Axe %1 Paramétrage du PM %2[%3] modifié, confirmation et test de réception nécessaires

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = descripteur paramètre machine
%3 = indice de paramètre machine

Description: Le paramétrage lu par l'entraînement pour les fonctions de surveillance SI
dans le PM affiché ne correspond pas au paramétrage du NCK.
Le PM correspondant au NCK a été adapté.
Entre les PM du NCK et les paramètres d'entraînement, la relation est la suivante :
- $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM correspond à p2003

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Poursuivre la mise en service, corriger les totaux de contrôle.
- Dans le cas de l'affichage du PM $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE_NORM :
  La modification de p2003 doit être prise en compte pour le paramétrage du PM $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE. Il convient de régler de nouveau le couple de maintien à paramétrer pour le test de freinage :
  $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE = couple désiré pour test de freinage / p2003 * 100
Il convient ensuite d'effectuer un test de réception pour s'assurer du bon fonctionnement du test de freinage.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27040 Axe %1 Attente du Motor Module

Paramètres: %1 = nom d'axe, numéro de broche

Description: Alarme au démarrage, tant que le Motor Module n'est pas encore prêt pour SI.
La communication avec le Motor Module au démarrage n'est pas encore établie, les fonctions de sécurité ne sont pas encore disponibles.
L'affichage de l'alarme est réglable avec le PM $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL de façon à ce qu'une seule alarme soit affichée pour tous les axes.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme persiste en permanence au démarrage si l'entraînement ne communique pas. Autrement, l'alarme n'est présente que passagèrement et disparaît d'elle-même.
Causes possibles de la persistance de l'alarme :
- Les surveillances sûres de mouvement ont été activées uniquement dans $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE et ne le sont pas dans le paramètre correspondant de l'entraînement affecté (P9501).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- L'affectation de l'axe à l'entraînement via le PM $MA_SAFE_CRTLOUT_MODULE_NR, le PM $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ou p0978 est erronée.
- Le connecteur du PROFIBUS est débranché.
Vérifier la justesse du paramètre p9501 ou celle de l'affectation de l'entraînement via le PM $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS et p0978.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

27050 Axe %1 Défaillance de la communication SI

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: La communication avec l'entraînement pour les fonctions Safety Integrated de surveillance de mouvement fait l'objet d'une surveillance supplémentaire.
Cette surveillance a constaté une erreur.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
De plus, un STOP F est déclenché qui peut entraîner les alarmes consécutives 27001 avec code d'erreur 0, 27023 et 27024. L'alarme 27001 avec code d'erreur 0 peut être inhibée en réduisant l'alarme ($MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL supérieur ou égal à 1).

Remède: Contrôler les liaisons entre le NCK et l'entraînement.
Contrôler la configuration du télégramme PROFIBUS (par ex. slot SI configuré).
Contrôler l'affectation de l'axe SI NCK au slot SI ($MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS).
Vérifier si les règles de CEM sont respectées.
Contrôler l'affectation de la configuration du télégramme pour l'OM esclave.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27060 Axe %1 Somme de contrôle erronée. Une confirmation et un test de réception sont requis !

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Les PM axiaux $MA_SAFE_... et $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS sont protégés par un total de contrôle. L'alarme indique que le total de contrôle actuel ne correspond plus au total de contrôle mémorisé ce qui signifie qu'un paramètre a été modifié de façon incongrue ou qu'il est endommagé.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier les PM. Lancer un nouveau calcul de la somme de contrôle. Refaire l'acquisition des fonctions de sécurité (liaisons axe NCK - entraînement/capteur).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27070 Erreur de la somme de contrôle du paramétrage de la SPL et des interfaces SPL. Confirmation et test de réception requis !

Description: Les PM de NCK $MN_SAFE_IN/OUT..., $MN_PROFISAFE..., $MN_SAFE_SDP/RDP... sont protégés par une somme de contrôle. L'alarme indique que la somme de contrôle actuelle ne correspond plus à la somme de contrôle mémorisée ce qui signifie qu'un paramètre a été modifié de façon incongrue ou qu'il est endommagé.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier les PM. Lancer un nouveau calcul de la somme de contrôle et confirmer. Refaire l'acquisition des fonctions de sécurité (PROFIsafe, affectation des périphériques machine déportés (DPM) à la périphérie de la SPL, FSEND/FRECV).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27071 Erreur de somme de contrôle du paramétrage sûr de la SPL. Confirmation et test de réception requis !

Description: Les PM de NCK $MN_SAFE_USER_DATA sont protégés par une somme de de contrôle. L'alarme indique que la somme de contrôle actuelle ne correspond plus à la somme de contrôle mémorisée ce qui signifie qu'un paramètre a été modifié de façon incongrue ou qu'il est endommagé.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier les PM. Lancer un nouveau calcul de la somme de contrôle et confirmer. Refaire l'acquisition des fonctions de sécurité.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27072 Erreur de somme de contrôle des déblocages de la communication sûre. Confirmation et test de réception requis !

Description: Les PM de NCK $MN_PROFISAFE_..._ENABLE, $MN_SAFE_RDP/SDP_ENABLE sont protégés par une somme de contrôle. L'alarme indique que la somme de contrôle actuelle ne correspond plus à la somme de contrôle mémorisée ce qui signifie qu'un paramètre a été modifié de façon incongrue ou qu'il est endommagé.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier les PM. Lancer un nouveau calcul de la somme de contrôle et confirmer. Refaire l'acquisition des fonctions de sécurité (PROFIsafe, FSEND/FRECV).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27073 Erreur de somme de contrôle de la configuration S7-PROFIsafe. Confirmation et test de réception requis !

Description: Les paramètres F nécessaires à la communication PROFIsafe sont protégés par une somme de contrôle. L'alarme indique que la somme de contrôle actuelle ne correspond plus à la somme de contrôle mémorisée ce qui signifie qu'un paramètre a été modifié de façon incongrue ou qu'il est endommagé.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôler la configuration PROFIsafe côté S7. Lancer un nouveau calcul de la somme de contrôle et corriger. Refaire l'acquisition des fonctions de sécurité (périphérie PROFIsafe).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27090 Erreur dans comparaison croisée des données NCK-AP, %1[%2], NCK : %3; %4<ALSI>

Paramètres: %1 = nom de la variable système dans laquelle l'erreur a été détectée
%2 = info additionnelle, variable système indice de champ
%3 = info additionnelle, valeur comparative NCK
%4 = info additionnelle, indice de champ comparaison croisée

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La comparaison croisée des données effectuée de façon cyclique entre le NCK et l'AP a détecté des différences. Le paramètre %1 indique la variable système erronée ($A_INSI, $A_OUTSI, $A_INSE, $A_OUTSE ou $A_MARKERSI) avec l'indice de champ %2.
Cas particuliers :
- L'affichage "Erreur détectée dans la comparaison croisée des données (CCD) entre NCK et AP, $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0], ..." signifie que l'état de mise en service de la logique programmable sûre SPL est réglé différemment dans le NCK et dans l'AP.
- L'affichage "Erreur détectée dans la comparaison croisée des données entre NCK et AP, $MN_SPL_STOP_MODE[0], ..." signifie que la réaction d'arrêt de la logique programmable sûre SPL (STOP D ou E) est réglée différemment dans le NCK et dans l'AP.
- L'affichage "Erreur détectée dans la comparaison croisée des données entre NCK et AP, $MN_SAFE_SPL_USER_DATA[n], ..." signifie que les données utilisateur sont réglées différemment dans le NCK et dans l'AP.
- L'affichage "Erreur détectée dans la comparaison croisée des données entre NCK et AP, TIMEOUT[0], NCK: 0" signifie que la communication entre le NCK et l'AP est fondamentalement dérangée et qu'aucune comparaison de données ne peut plus être effectuée.
- L'affichage "Erreur détectée dans la comparaison croisée des données entre NCK et AP, $A_FSDP_ERR_REAC[n], $A_FRDP_SUBS[n], $A_FRDP_ERR_REAC[n]..." signifie que la variable système indiquée est différente dans le NCK et dans l'AP.

Lorsque des erreurs de CCD concernent les variables système $A_INSE, la variable système concernée est indiquée dans le paramètre d'alarme %1 et l'affectation au matériel, paramétrée dans le PM $MN_SAFE_IN_HW_ASSIGN[0...7], est également indiquée, de façon à permettre de repérer directement la connexion concernée sur le matériel.
Exemple : erreur détectée par la CCD entre NCK et AP, DMP 04.03 Bit 01=$A_INSE[2], NCK: 1;
Les indications dans l'exemple (04.03) correspondent aux valeurs inscrites dans les paramètres machine $MN_SAFE_IN_HW_ASSIGN[0...7] pour les variables système en question.
Elles indiquent :
DMP 04.xx Numéro d'entraînement de l'embase concernée (plage de valeurs = 01...21)
DMP xx.03 Numéro de module de la carte d'entrées (plage de valeurs = 01...08).
Les chiffres mentionnés sont représentés en format hexadécimal comme dans le PM $MN_SAFE_IN_HW_ASSIGN[0...7]
L'indication du numéro de bit commence par la valeur 0 comme la numérotation des entrées sur les modules DMP (plage de valeurs = 00...15)
Le texte de l'alarme élargi correspondant à l'affectation des entrées de la SPL aux entrées de la CN intégrées se présente ainsi :
Erreur de comparaison croisée des données entre NCK et AP, NC-Onboard-In 01=$A:INSE[1], NCK : 1; 2
Avec le paramètre %4, un message d'alarme spécifique à chacune des variables système indiquées peut être configuré sur le HMI :
%4 = 0: erreur dans l'état de mise en service de la logique programmable sûre SPL ($MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] - DB18 DBX36.0)
%4 = 0: erreur dans la réaction d'arrêt de la SPL ($MN_SAFE_SPL_STOP_MODE - DB18 DBX36.1).
%4 = 0: erreur dans les données utilisateur SPL ($MN_SAFE_SPL_USER_DATA - DB18 DBD256,260,264,268)
%4 = 0: erreur dans la réaction d'erreur FSENDDP ($A_FSDP_ERR_REAC[n] - DB18 DBW190, DBW210, DBW220)
%4 = 0: erreur dans la réaction d'erreur FRECVDP ($A_FRDP_ERR_REAC[n] - DB18 DBW222, DBW234, DBW246)
%4 = 0: erreur dans les valeurs de remplacement FRECVDP ($A_FRDP_SUBS[n] - DB18 DBW220, DBW232, DBW244)
%4 = 1.... 64: erreur dans les variables système $A_INSE[1...64]
%4 = 65...128: erreur dans les variables système $A_OUTSE[1...64]
%4 = 129...192: erreur dans les variables système $A_INSI[1...64]
%4 = 193...256: erreur dans les variables système $A_OUTSI[1...64]
%4 = 257...320: erreur dans les variables système $A_MARKERSI[1...64]
Pour paramétrer l'alarme 27090, le fichier ALSI_xx.com doit être chargé dans le gestionnaire de données et identifié dans le HMI par MBDDE.INI dans la section [IndexTextFiles] ALSI=f:\dh\mb.dir\alsi_ . Ce fichier peut être redéfini par le constructeur de la machine pour qu'il puisse être possible d'apporter des textes complémentaires dans l'alarme. Si le fichier doit être redéfini, le nouveau fichier à créer doit être déclaré au système par MBDDE.INI.
Le PM $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL peut servir à influencer l'affichage de l'alarme 27090 : PM $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL = 2 : l'alarme 27090 ne s'affichera plus que pour la première différence qui sera détectée entre les données.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety, si la phase de mise en service de la SPL (PM $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] différent de 0) est achevée.

Remède: Analyse de la valeur affichée et exploitation de DB18 : SPL_DELTA du côté de l'AP.
Rechercher la différence entre les canaux de surveillance. Causes possibles :
- erreur de câblage
- logique SPL défectueuse
- affectation erronée entre les SES axiaux et l'interface interne $A_OUTSI
- affectation erronée entre les SSS axiaux et l'interface interne $A_INSI
- affectation erronée entre les SES SPL et l'interface externe $A_INSE
- affectation erronée entre les SSS SPL et l'interface externe $A_OUTSE
- états différents de la mise en service de la SPL entre le NCK et l'AP
- réactions d'arrêt de la SPL différentes entre le NCK et l'AP

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27091 Erreur lors d'une comparaison croisée des données NCK-API, Arrêt par %1

Paramètres: %1 = info additionnelle sur le canal de surveillance qui a déclenché l'arrêt

Description: Le canal de surveillance indiqué par 1% (NCK ou API) a déclenché un Arrêt D ou E (selon le paramétrage dans le PM $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE). L'alarme 27090 donne de plus vastes renseignements sur la cause de l'Arrêt D/E.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety, si la phase de mise en service de la SPL (PM $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] différent de 0) est achevée.

Remède: Exploitation des paramètres de l'alarme 27090 et correction de la SPL, ou vérification des cartes de périphérie/du câblage ou des interfaces SPL internes avec les canaux de surveillance dans NCK et le variateur SIMODRIVE611D.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27092 Erreur lors d'une comparaison croisée des données NCK-API, erreur détectée par %1

Paramètres: %1 = info additionnelle sur le canal de surveillance qui a reconnu l'erreur

Description: Dans le canal de surveillance indiqué dans %1 (NCK ou AP), la temporisation (1s) pour la surveillance de la communication a été dépassée. L'autre canal de surveillance n'a pas envoyé un nouveau paquet de données dans cet intervalle de temps.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Une temporisation de 5 secondes est lancée après laquelle
- les sorties externes NCK-SPL sont effacées
- l'AP passe en Arrêt.

Remède: Ne plus démarrer la SPL. Vérifier les composants du système (l'AP doit disposer de la version correcte du FB15 et du DB18).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27093 Erreur du total de contrôle NCK-SPL, %1, %2, %3

Paramètres: %1 = info additionnelle sur le type d'erreur
%2 = info additionnelle, grandeur de référence
%3 = info additionnelle, grandeur actuelle

Description: Erreur du total de contrôle dans la SPL NCK. Le fichier /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF a été modifié ultérieurement. La logique programmable sûre (SPL) risque d'être endommagée dans le NCK. Le paramètre %1 donne des informations supplémentaires sur le type de la modification :
- %1 = FILE_LENGTH : la longueur du fichier a été modifiée.
- %1 = FILE_CONTENT : le contenu du fichier a été modifié.
%2 indique la grandeur calculée comme référence (longueur de fichier, total de contrôle du contenu du fichier), %3 indique la grandeur actuelle, calculée de façon cyclique.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Vérification du fichier et de la dernière modification effectuée. Rechargement du fichier d'origine et redémarrage des surveillances avec remise sous tension.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27094 Accès en écriture sur variable système Safety %1 admis uniquement depuis NCK-SPL

Paramètres: %1 = nom de la variable système Safety concernée

Description: L'accès en écriture à l'une des variables système Safety est autorisé uniquement depuis le programme pièce /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF. Quand cette erreur survient, cela signifie qu'une instruction a été reconnue provenant d'un autre programme pièce.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'accès en écriture aux variables système Safety dans les programmes pièce utilisés.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27095 %1 Protection de la SPL inactivée

Paramètres: %1 = nom de l'élément sur lequel la protection n'est pas activée (NCK ou AP)

Description: Les mécanismes de protection de la SPL ne sont pas activés. La phase de mise en service de la SPL n'est pas encore terminée. Aucun arrêt (arrêt D ou E) n'est déclenché en cas d'erreur lors de la comparaison croisée des données entre NCK et l'AP.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Remède NCK : Activer les mécanismes de protection en affectant des valeurs aux PM $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1]. Dans ces PM, vous devez inscrire la plage de numéros ID d'actions synchrones utilisée dans la SPL.
- Remède AP : Activer les mécanismes de protection en mettant à "1" le bit de donnée correspondant du DB18.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27096 Démarrage SPL non autorisé

Description: Pour démarrer la SPL en mode protégé (PM $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1] différent de "0"), il faut avoir activé au moins un axe en fonctionnalité Safety Integrated (par PM $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE). Sans cette fonctionnalité, le fonctionnement de la SPL n'est autorisé qu'en mode de mise en service.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Canal pas prêt.

Remède: Effectuer la mise en service de la fonctionnalité Safety Integrated axiale ou retirer la protection SPL par le PM $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK[0,1]

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27097 Le lancement de la SPL n'a pas eu lieu

Description: Le lancement de la SPL n'a pas été effectué après l'écoulement de la temporisation définie dans le PM SAFE_SPL_START_TIMEOUT.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Chercher la cause de la non-exécution du lancement de la logique programmable sûre SPL. Les causes peuvent être les suivantes :
- Il y a une erreur de CN ou d'entraînement (par ex. après l'échange d'un capteur, après un arrêt d'urgence, après une alarme PROFIsafe)
- Il y a déjà une erreur de syntaxe dans la SPL
- Une alarme Safety Integrated a été émise (par ex. "Fin de course sûr franchi")

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- Le nom ou le chemin de la SPL n'ont pas été écrits correctement lors du lancement de PROG_EVENT ; tenir compte des minuscules et des majuscules
- Un sous-programme asynchrone ASUP et un PROG_EVENT ont été lancés simultanément, paramètrage du PM 11602 (raisons de l'arrêt : par ex. blocage en lecture)
- Un problème est survenu lors de l'appel de FB4/FC9.

Cette alarme peut être masquée avec le PM $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, Bit 1 = 1.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27098 Fin de la phase de mise en service de la SPL

Description: La modification du PM $MN_PREVENT_SYNACT_LOCK vient de mettre fin à la phase de mise en service de la SPL. Dès la prochaine remise sous tension, le fichier /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF sera soumis aux mécanismes de surveillance définis pour la SPL (protection d'accès, calcul du total de contrôle). Les modifications touchant à la SPL ne peuvent être effectuées qu'à l'état non protégé.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Effectuer une remise sous tension de la commande. Effectuer un test de réception pour vérifier les modifications entreprises dans la logique de la SPL et consigner les résultats.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27099 Double renseignement dans l'affectation de la SPL, PM %1[%2] - PM %3[%4]

Paramètres: %1 = Nom 1 de PM
%2 = Indice champ PM pour nom de PM 1
%3 = Nom 2 de PM
%4 = Indice champ PM pour nom de PM 2

Description: Dans les paramètres machine affichés, les entrées de la SPL ($A_INSE) ont été renseignées deux fois par des applications différentes.
Ces applications peuvent être :
- la communication PROFIsafe
- la communication F_DP

Valeurs possibles pour les paramètres d'alarme %1 et %3 :
- $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN
- $MN_SAFE_RDP_ASSIGN

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27100 Au moins un axe n'est pas référencé de manière sûre

Description: Cette alarme se déclenche pour deux raisons :
- la position machine d'au moins un des axes surveillés par SI n'a pas encore été confirmé par l'utilisateur, ou
- la position machine d'au moins un des axes surveillés par SI n'a pas encore été vérifiée par une deuxième prise de référence.

Même si l'axe a déjà été référencé, il n'existe aucune confirmation que la prise de référence a fourni le résultat correct. Les résultats sont par ex. faussés lorsque l'axe a été déplacé après la mise hors tension de la commande et que la position d'arrêt mémorisé ne correspond plus. Pour exclure ceci, l'utilisateur doit donner son assentiment pour la position réelle affichée après la première prise de référence.
Après un premier assentiment de l'utilisateur, il faut effectuer une deuxième prise de référence après chaque démarrage (les codeurs absolus effectuent ceci automatiquement). Celle-ci sert à vérifier la position d'arrêt mémorisée avant la mise hors tension.
Le PM $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (MD<3) permet de régler la visualisation de l'alarme afin d'indiquer pour chaque axe qu'il n'est pas référencé de manière sûre.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Le SSS "Prise de référence sûre axe faite" n'est pas mis à 1. Le fin de course sûr SE est désactivé, si la position réelle Safety n'a pas été validée jusque là par un assentiment de l'utilisateur. Si l'assentiment de l'utilisateur a été donné, le fin de course sûr SE reste activé. Les cames sûres sont calculées et transférées, leur pertinence est cependant limitée du fait que la prise de référence n'a pas été confirmée.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Positionner tous les axes SI sur des positions connues et commuter dans le mode de fonctionnement "Prise de référence". Contrôler dans l'image d'assentiment utilisateur l'affichage de position sur la machine et par actionnement de la touche de basculement, donner "l'assentiment utilisateur". Si l'assentiment utilisateur a déjà été donné pour les axes, il faut réeffectuer la prise de référence des axes.
La modification de l'assentiment par l'utilisateur ne peut se faire que si le commutateur à clé est en position 3 ou après l'entrée d'un mot de passe.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

27101 Axe %1, différence lors de la fonction arrêt sûr, NCK : %2 Entraînement : %3

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = état de surveillance arrêt sûr
%3 = état de surveillance arrêt sûr

Description: Dans la liste de résultat 1 de la comparaison croisée entre les canaux de surveillance NCK et entraînement, une différence d'état des signaux de la surveillance de l'arrêt sûr de fonctionnement a été détectée.
Arrêt sûr de fonctionnement : bit 0,1 dans la liste de résultat 1
Etat de la surveillance (%2, %3) :
- OFF = Surveillance dans ce canal de surveillance inactive
- OK = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite non atteinte
- L+ = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite supérieure dépassée
- L- = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite inférieure dépassée

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Dans la mesure où une surveillance sûre était activée, un Arrêt B a également été déclenché. Il faut alors couper puis remettre sous tension la commande (Power On).

Remède: Vérifier dans les deux canaux de surveillance que les entrées sûres ont été commutées dans le même état dans la tolérance de temps autorisée.
Le diagnostic peut être poursuivi avec les paramètres d'entraînement r9710[0], r9710[1] et les signaux Servo-Trace "Liste de résultats 1 NCK" et "Liste de résultats 1 entraînement".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27102 Axe %1 Différence lors de la fonction vitesse sûre %2, NCK : %3 Entraînement : %4

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = palier VS pour lequel une différence a été détectée
%3 = état de surveillance vitesse sûre
%4 = état de surveillance vitesse sûre

Description: Dans la liste de résultat 1 de la comparaison croisée entre les canaux de surveillance NCK et entraînement, une différence d'état des signaux de la surveillance de la vitesse sûre a été détectée.
- Vitesse sûre 1 : Bit 6, 7 dans la liste de résultat 1
- Vitesse sûre 2 : Bit 8, 9 dans la liste de résultat 1
- Vitesse sûre 3 : Bit 10, 11 dans la liste de résultat 1
- Vitesse sûre 4 : Bit 12, 13 dans la liste de résultat 1

Etat de la surveillance (%3, %4) :
- OFF = Surveillance dans ce canal de surveillance inactive
- OK = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite non atteinte
- L+ = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite supérieure dépassée
- L- = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite inférieure dépassée

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Dans la mesure où une surveillance sûre était activée, un Arrêt B a également été déclenché. Il faut alors couper puis remettre sous tension la commande (Power On).

Remède: Vérifier dans les deux canaux de surveillance que les entrées sûres ont bien été commutées dans le même état dans la tolérance de temps autorisée.
Pour approfondir le diagnostic, il est possible de recourir aux paramètres d'entraînement r9710[0], r9710[1] et aux signaux Servo-Trace "Liste de résultats 1 NCK" et "Liste de résultats 1 entraînement".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

27103 Axe %1 Différence lors de la fonction fins de course sûrs %2, NCK : %3 Entraînement : %4

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = numéro de la limite PS
%3 = état de surveillance plage de déplacement sûr
%4 = état de surveillance plage de déplacement sûr

Description: Dans la liste de résultat 1 de la comparaison croisée entre les canaux de surveillance NCK et entraînement, une différence d'état des signaux de la surveillance de la plage de déplacement sûre a été détectée.
- Plage de déplacement sûre 1 : Bit 2, 3 dans la liste de résultat 1
- Plage de déplacement sûre 2 : Bit 4, 5 dans la liste de résultat 1
Etat de la surveillance :
- OFF = Surveillance dans ce canal de surveillance inactive
- OK = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite pas atteinte
- L+ = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite supérieure dépassée
- L- = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite inférieure dépassée

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Dans la mesure où une surveillance sûre était activée, un Arrêt B a également été déclenché. Il faut alors couper puis remettre sous tension la commande (Power On).

Remède: Vérifier dans les deux canaux de surveillance que les entrées sûres ont été commutées dans le même état dans la tolérance de temps autorisée.
Pour approfondir le diagnostic, il est possible de recourir aux paramètres machine entraînement 1391, 1392 et aux signaux Servo-Trace "Liste de résultats 1 NCK" et "Liste de résultats 1 entraînement".
Le diagnostic peut être poursuivi avec les paramètres d'entraînement r9710[0], r9710[1] et les signaux Servo-Trace "Liste de résultats 1 NCK" et "Liste de résultats 1 entraînement".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27104 Axe %1 Différence lors de la fonction came sûre plus %2, NCK : %3 Entraînement : %4

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = numéro de la came
%3 = état de surveillance came sûre plus
%4 = état de surveillance came sûre plus

Description: Dans la liste de résultats 2 (fonction "Cames sûres") ou dans les listes de résultats 3/4/5/6/7 (fonction "Voie de cames sûre" (sl uniquement)) de la comparaison croisée entre les canaux de surveillance NCK et entraînement une différence a été détectée dans l'état des signaux de surveillance de la came sûre plus.
Pour la fonction "Cames sûres", on a :
- Came sûre 1+ : Bit 0, 1 dans la liste de résultats 2
- Came sûre 2+ : Bit 4, 5 dans la liste de résultats 2
- Came sûre 3+ : Bit 8, 9 dans la liste de résultats 2
- Came sûre 4+ : Bit 12, 13 dans la liste de résultat 2
Pour la fonction "Voie de cames sûre" (sl uniquement), on a : (chacune des listes de résultats 3 à 7 contient 6 résultats de came)
- Came sûre 1+ : Bit 0, 1 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 2+ : Bit 4, 5 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 3+ : Bit 8, 9 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 4+ : Bit 12, 13 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 5+ : Bit 16, 17 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 6+ : Bit 20, 21 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 7+ : Bit 0, 1 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 8+ : Bit 4, 5 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 9+ : Bit 8, 9 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 10+ : Bit 12, 13 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 11+ : Bit 16, 17 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 12+ : Bit 20, 21 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 13+ : Bit 0, 1 dans la liste de résultats 5

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- Came sûre 14+ : Bit 4, 5 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 15+ : Bit 8, 9 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 16+ : Bit 12, 13 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 17+ : Bit 16, 17 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 18+ : Bit 20, 21 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 19+ : Bit 0, 1 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 20+ : Bit 4, 5 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 21+ : Bit 8, 9 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 22+ : Bit 12, 13 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 23+ : Bit 16, 17 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 24+ : Bit 20, 21 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 25+ : Bit 0, 1 dans la liste de résultats 7
- Came sûre 26+ : Bit 4, 5 dans la liste de résultats 7
- Came sûre 27+ : Bit 8, 9 dans la liste de résultats 7
- Came sûre 28+ : Bit 12, 13 dans la liste de résultats 7
- Came sûre 29+ : Bit 16, 17 dans la liste de résultats 7
- Came sûre 30+ : Bit 20, 21 dans la liste de résultats 7

État de la surveillance (%3, %4) :
- OFF = Surveillance inactive dans ce canal de surveillance
- OK = Surveillance active dans ce canal de surveillance, valeur limite pas atteinte
- L+ = Surveillance active dans ce canal de surveillance, valeur limite supérieure dépassée
- L- = Surveillance active dans ce canal de surveillance, valeur limite inférieure dépassée

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Dans la mesure où une surveillance sûre était activée, un Arrêt B a également été déclenché. Il faut alors couper puis remettre sous tension la commande (Power On).

Remède: Vérifier que les valeurs réelles sûres concordent dans les deux canaux de surveillance.
Pour approfondir le diagnostic, il est possible de recourir aux paramètres d'entraînement r9711[0,1] (Diagnostic, liste de résultats 2 [NCK, entraînement]) ou r9735[0,1] / r9736[0,1] / r9737[0,1] / r9738[0,1] / r9739[0,1] (Diagnostic, listes de résultats 3/4/5/6/7 [NCK, entraînement]).
Il est également possible d'établir un diagnostic par le biais des signaux Servo-Trace "Listes de résultats 2/3/4/5/6/7 NCK" et "Listes de résultats 2/3/4/5/6/7 entraînement".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27105 Axe%1 Différence lors de la fonction came sûre moins %2, NCK : %3 Entraînement : %4

Paramètres:
%1 = Numéro d'axe
%2 = numéro de la came
%3 = état de surveillance came sûre moins
%4 = état de surveillance came sûre moins

Description: Dans la liste de résultats 2 (fonction "Cames sûres") ou dans les listes de résultats 3/4/5/6/7 (fonction "Voie de cames sûre" de la comparaison croisée entre les canaux de surveillance NCK et entraînement, une différence a été détectée dans l'état des signaux de surveillance de la came sûre moins.
Pour la fonction "Cames sûres" on a :
- Came sûre 1- : Bit 2, 3 dans la liste de résultats 2
- Came sûre 2- : Bit 6, 7 dans la liste de résultats 2
- Came sûre 3- : Bit 10, 11 dans la liste de résultats 2
- Came sûre 4- : Bit 14, 15 dans la liste de résultats 2

Pour la fonction "Voie de cames sûre" (sl uniquement), on a : (chacune des listes de résultats 3 à 7 contient 6 résultats de came)
- Came sûre 1- : Bit 2, 3 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 2- : Bit 6, 7 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 3- : Bit 10, 11 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 4- : Bit 14, 15 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 5- : Bit 18, 19 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 6- : Bit 22, 23 dans la liste de résultats 3
- Came sûre 7- : Bit 2, 3 dans la liste de résultats 4

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- Came sûre 8- : Bit 6, 7 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 9- : Bit 10, 11 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 10- : Bit 14, 15 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 11- : Bit 18, 19 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 12- : Bit 22, 23 dans la liste de résultats 4
- Came sûre 13- : Bit 2, 3 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 14- : Bit 6, 7 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 15- : Bit 10, 11 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 16- : Bit 14, 15 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 17- : Bit 18, 19 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 18- : Bit 22, 23 dans la liste de résultats 5
- Came sûre 19- : Bit 2, 3 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 20- : Bit 6, 7 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 21- : Bit 10, 11 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 22- : Bit 14, 15 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 23- : Bit 18, 19 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 24- : Bit 22, 23 dans la liste de résultats 6
- Came sûre 25- : Bit 2, 3 dans la liste de résultats 7
- Came sûre 26- : Bit 6, 7 dans la liste de résultats 7
- Came sûre 27- : Bit 10, 11 dans la liste de résultats 7
- Came sûre 28- : Bit 14, 15 dans la liste de résultats 7
- Came sûre 29- : Bit 18, 19 dans la liste de résultats 7
- Came sûre 30- : Bit 22, 23 dans la liste de résultats 7

Etat de la surveillance (%3, %4) :
- OFF = Surveillance inactive dans ce canal de surveillance
- OK = Surveillance active dans ce canal de surveillance, valeur limite pas atteinte
- L+ = Surveillance active dans ce canal de surveillance, valeur limite supérieure dépassée
- L- = Surveillance active dans ce canal de surveillance, valeur limite inférieure dépassée

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Dans la mesure où une surveillance sûre était activée, un Arrêt B a également été déclenché. Il faut alors couper puis remettre sous tension la commande (Power On).

Remède: Vérifier que les valeurs réelles sûres concordent dans les deux canaux de surveillance.
Pour approfondir le diagnostic, il est possible de recourir aux paramètres d'entraînement r9711[0,1] (Diagnostic, liste de résultats 2 [NCK, entraînement]) ou r9735[0,1] / r9736[0,1] / r9737[0,1] / r9738[0,1] / r9739[0,1] (Diagnostic, listes de résultats 3/4/5/6/7 [NCK, entraînement]).
Il est également possible d'établir un diagnostic par le biais des signaux Servo-Trace "Listes de résultats 2/3/4/5/6/7 NCK" et "Listes de résultats 2/3/4/5/6/7 entraînement".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27106 Axe %1 Différence lors de la fonction vitesse sûre nx, NCK : %2 Entraînement : %3

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = état de surveillance vitesse sûre nx
%3 = état de surveillance vitesse sûre nx

Description: Dans la liste de résultat 2 de la comparaison croisée entre les canaux de surveillance NCK et entraînement, une différence d'état des signaux de la surveillance de la vitesse sûre nx a été détectée.
- Vitesse sûre nx+ : Bit 16, 17 dans la liste de résultat 2
- Vitesse sûre nx- : Bit 18, 19 dans la liste de résultat 2

Etat de la surveillance (%2, %3) :
- OFF = Surveillance dans ce canal de surveillance inactive
- OK = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite pas atteinte
- L+ = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite supérieure dépassée
- L- = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite inférieure dépassée

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Dans la mesure où une surveillance sûre était activée, un Arrêt B a également été déclenché. Il faut alors couper puis remettre sous tension la commande (Power On).

Remède: Vérifier que les valeurs réelles sûres concordent dans les deux canaux de surveillance.
Pour approfondir le diagnostic, il est possible de recourir aux paramètres d'entraînement r9711[0,1] et aux signaux Servo-Trace "Liste de résultats 2 NCK" et "Liste de résultats 2 entraînement".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

27107 Axe%1 Différence lors de la fonction surveillance came modulo, NCK : %2 Entraînement : %3

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = état de surveillance zone came modulo sûre
%3 = état de surveillance zone came modulo sûre

Description: Dans la liste de résultat 2 de la comparaison croisée entre les canaux de surveillance NCK et entraînement, une différence d'état des signaux de la surveillance de la zone modulo de came a été détectée.
Zone modulo sûre de came : Bit 20, 21 dans la liste de résultat 2
Etat de la surveillance (%2, %3) :
- OFF = Surveillance dans ce canal de surveillance inactive
- OK = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite pas atteinte
- L+ = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite supérieure dépassée
- L- = Surveillance dans ce canal de surveillance active, valeur limite inférieure dépassée

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Dans la mesure où une surveillance sûre était activée, un Arrêt B a également été déclenché. Il faut alors couper puis remettre sous tension la commande (Power On).

Remède: Vérifier que les valeurs réelles sûres concordent dans les deux canaux de surveillance.
Pour approfondir le diagnostic, il est possible de recourir aux paramètres d'entraînement r9711[0,1] et aux signaux Servo-Trace "Liste de résultats 2 NCK" et "Liste de résultats 2 entraînement".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27110 Axe %1 Perturbation de la transmission de données Indice%2

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = Indice pour la comparaison croisée de données

Description: Les perturbations de la communication entre NCK et entraînement ont fait que la comparaison croisée de la donnée ayant l'indice indiqué n'a pas pu être exécutée trois de fois de suite.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
De plus, un Stop F est déclenché qui peut entraîner les alarmes consécutives 27001 avec les identifiants de défaut 0, 27023 et 27024.
L'alarme 27001 avec l'identifiant de défaut 0 peut être évitée en réduisant l'alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL supérieur ou égal à 1).

Remède: Vérifier si les règles de CEM sont respectées
Remplacer le matériel

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27111 Axe %1 Perturbation de l'exploitation du codeur de la mesure sûre

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: La mesure sûre déterminée de façon redondante ne coïncide pas avec la mesure à résolution fine du même codeur.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
De plus, un Stop F est déclenché qui peut entraîner les alarmes consécutives 27001 avec les identifiants de défaut 0, 27023 et 27024.
L'alarme 27001 avec l'identifiant de défaut 0 peut être évitée en réduisant l'alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL supérieur ou égal à 1).

Remède: Vérifier si les règles de CEM sont respectées
Remplacer le matériel

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

27112 Axe %1 CRC erroné de la mesure sûre

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Une erreur a été détectée lors du contrôle de la cohérence de la mesure sûre (CRC).

Réaction: Visualisation de l'alarme.
De plus, un Stop F est déclenché qui peut entraîner les alarmes consécutives 27001 avec les identifiants de défaut 0, 27023 et 27024.
L'alarme 27001 avec l'identifiant de défaut 0 peut être évitée en réduisant l'alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL supérieur ou égal à 1).

Remède: Causes possibles de la persistance de l'alarme :
- Le canal de surveillance du NCK dédié à la surveillance sûre du déplacement ne communique pas avec le canal de surveillance de l'entraînement affecté, mais avec celui d'un autre axe. Vérifier la justesse de l'affection de l'entraînement dans HW Config, $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS et p0978.
- Défauts dans la communication entre le NCK et l'entraînement. Vérifier si les règles de CEM sont respectées. Remplacer le matériel

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27113 Axe %1 Défaut hardware du codeur de la mesure sûre

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: L'évaluation du codeur signale un défaut hardware. La cause peut provenir de l'encrassement de l'optique du codeur ou de problèmes de transmission du signal.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
De plus, un Stop F est déclenché qui peut entraîner les alarmes consécutives 27001 avec les identifiants de défaut 0, 27023 et 27024.
L'alarme 27001 avec l'identifiant de défaut 0 peut être évitée en réduisant l'alarme ($MA_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL supérieur ou égal à 1).

Remède: Vérifier si les règles de CEM sont respectées
Remplacer le codeur

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27124 Stop A déclenché pour au moins un axe.

Description: Cette alarme indique simplement que, au moins sur un axe, un arrêt A a été déclenché, et donc un Power On est nécessaire pour acquitter l'alarme.
Cette alarme survient lorsque dans le PM $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL l'ordre de priorité des alarmes a été activé.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Déclenchement d'une "suppression des impulsions" pour l'axe concerné.

Remède: Rechercher la cause de l'erreur à l'aide des autres messages d'alarme.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27140 Attente du Motor Module d'au moins un axe

Description: Alarme au démarrage, tant que le Motor Module d'au moins un axe n'est pas encore prêt pour SI.
La communication avec le Motor Module en démarrage n'est pas encore établie, les fonctions de sécurité d'au moins un axe ne sont pas encore disponibles.
Le PM $MN_SAFE_ALARM_SUPPRESS_LEVEL (PM<3) permet de régler l'affichage d'alarme de manière à obtenir la signalisation d'établissement de la communication pour chaque axe individuellement.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme persiste en permanence au démarrage si un entraînement au moins ne communique pas. Autrement, l'alarme n'est présente que passagèrement et disparaît d'elle-même.
Causes possibles de la persistance de l'alarme :
- Les surveillances sûres de mouvement sont activées pour un axe au moins uniquement dans $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE mais ne le sont pas dans le paramètre correspondant de l'entraînement affecté (p9501).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- L'affectation de l'axe à l'entraînement via le PM $MA_SAFE_CRTLOUT_MODULE_NR, le PM $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS ou p0978 est erronée.
- Le connecteur PROFIBUS est débranché.
Vérifier la justesse du paramètre p9501 ou l'affectation des entraînements via PM $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS et p0978.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

27200 PROFIsafe : temps de cycle %1 [ms] est trop long

Paramètres: %1 = temps de cycle paramétré

Description: Le temps de cycle de communication PROFIsafe résultant du PM $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO et du PM $MN_IPO_CYCLE_TIME est supérieur à la valeur limite permise (25 ms).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Adapter le temps de cycle avec le PM $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO ou corriger la réduction de la période d'appel de l'interpolateur..

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27201 PROFIsafe : PM %1[%2] : segment de bus %3 défectueux

Paramètres: %1 = Nom de PM
%2 = Indice champ PM
%3 = segment de bus paramétré

Description: Dans le PM cité un segment de bus erroné est saisi. La valeur doit être 5.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27202 PROFIsafe : PM %1[%2] : adresse %3 défectueuse

Paramètres: %1 = Nom de PM
%2 = Indice champ PM
%3 = adresse PROFIsafe paramétrée

Description: Dans le PM cité, une adresse PROFIsafe erronée est saisie. La valeur doit être supérieure à zéro.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27203 PROFIsafe : PM %1[%2] : assignation de SPL erronée

Paramètres: %1 = Nom de PM
%2 = Indice champ PM

Description: Le paramétrage entrepris dans le PM cité pour la liaison de l'interface SPL à un module PROFIsafe est incorrect. Ceci pour les raisons suivantes :
- Des valeurs de bits sont supérieures à la définition de l'interface SPL (valeur de bit > 64)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- Le nombre de bits est trop grand pour ce module PROFIsafe (valeur de bit supérieure - valeur de bit inférieure +1 > 8)
- L'affectation de la SPL n'est pas paramétrée (les deux valeurs de bits sont nulles)
- L'affectation de la SPL est erronée (valeur de bit égale à zéro)

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27204 PROFIsafe : affectation double PM %1[%2] - PM %3[%4]

Paramètres: %1 = Nom 1 de PM
%2 = Indice champ PM pour nom de PM 1
%3 = Nom 2 de PM
%4 = Indice champ PM pour nom de PM 2

Description: Dans les PM cités, une affectation double inadmissible a été paramétrée :
$A_INSE sont paramétrés à la fois sur les périphériques machine déportés (DMP) et sur des modules PROFIsafe. PM concernés :
- PM $MN_SAFE_IN_HW_ASSIGN
- PM $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN

$A_INSE paramétré sur plusieurs modules PROFIsafe. PM concerné :
- PM $MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27205 PROFIsafe : nombre de signaux dans PM %1[%2] <> PM %3[%4]

Paramètres: %1 = Nom 1 de PM
%2 = Indice champ PM pour nom de PM 1
%3 = Nom 2 de PM
%4 = Indice champ PM pour nom de PM 2

Description: Le nombre de signaux utilisés qui a été paramétré doit être identique dans les deux paramètres machine.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27206 PROFIsafe : PM %1[%2] nombre max. de données utiles F (%3 bits) dépassé

Paramètres: %1 = Nom de PM
%2 = Indice champ PM pour nom de PM
%3 = bits de données utiles F max.

Description: Les données paramétrées dans le paramètre machine indiqué se situent en dehors de la zone des données utiles F du module F.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Nota
A l'affichage du paramètre machine PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS,
l'adresse du sous-emplacement qui est paramétrée à cet endroit dépasse la zone des données utiles F du module F.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27207 PROFIsafe : PM %1[%2] Le nombre maxi de sous-slots : %3 a été dépassé

Paramètres: %1 = Nom de PM
%2 = Indice champ PM pour nom de PM
%3 = Nombre maxi de sous-slots

Description: Le sous-slot paramétré dans le paramètre machine indiqué dépasse le nombre maximal admis de sous-slots par module PROFIsafe.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Diminuer le nombre de Sub-slots en modifiant la répartition des données utiles F du module PROFIsafe.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27208 PROFIsafe: PM %1[%2]: Adresse max. de sous-slot %3 dépassée

Paramètres: %1 = Nom de PM
%2 = Indice champ PM
%3 = Adresse maximale de sous-slot

Description: Une adresse de sous-slot trop grande a été inscrite dans le PM indiqué. La valeur ne doit pas dépasser l'adresse maximale de sous-slot affichée.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27220 PROFIsafe: nombre de modules F de NCK (%1) <> nombre de modules F de S7 (%2)

Paramètres: %1 = Nombre de modules F NCK paramétrés
%2 = Nombre de modules F S7 paramétrés

Description: Le nombre des modules F paramétrés par les paramètres machines NCK $MN_PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS est :
- supérieur au nombre d'esclaves PROFIBUS dans la configuration PROFIBUS S7
- inférieur au nombre des modules F dans la configuration PROFIBUS S7
- supérieur au nombre des modules F dans la configuration PROFIBUS S7

Si le paramètre d'alarme %2 = 0, aucun des modules F configurés dans la configuration du S7-PROFIBUS n'a été trouvé.
Dans la plupart des cas, la cause de cette alarme est une erreur dans le paramétrage de l'adresse du maître PROFIsafe

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôle du paramétage F dans le PM $MN_PROFISAFE_IN/OUT_ADDRESS.
Contrôle de la configuration F dans la configuration du PROFIBUS S7.
Contrôle de l'adresse maître PROFIsafe dans le PM $MN_PROFISAFE_MASTER_ADDRESS et dans la configuration du PROFIBUS S7.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27221 PROFIsafe : module F NCK PM %1[%2] inconnu

Paramètres: %1 = Nom de PM
%2 = Indice champ PM

Description: Le module F paramétré dans le PM cité est inconnu à cette adresse PROFIsafe dans la configuration PROFIBUS S7.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôle des adresses PROFIsafe dans PM NCK et configuration PROFIBUS S7.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27222 PROFIsafe : module F S7 adresse PROFIsafe %1 inconnue

Paramètres: %1 = adresse PROFIsafe

Description: Le module F avec l'adresse PROFIsafe citée n'est pas paramétré comme module F dans le PM NCK.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôler la configuration PROFIBUS S7. Faire connaître le module dans le PM NCK.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27223 PROFIsafe : module F NCK PM %1[%2] n'est pas un module %3

Paramètres: %1 = Nom de PM
%2 = Indice champ PM
%3 = type de module

Description: Le module F paramétré dans le PM NCK cité n'est pas désigné dans la configuration PROFIBUS S7 comme un module d'entrées/sorties.
- %3 = INPUT :la configuration F NCK attend le module INPUT (entrées)
- %3 = OUTPUT :la configuration F NCK attend le module OUTPUT (sorties)
- %3 = IN/OUT :la configuration F NCK attend le module INPUT / OUTPUT

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôle du module dans la configuration PROFIBUS S7.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

27224 PROFIsafe : Module F PM %1[%2] - PM %3[%4]: affectation double de l'adresse PROFIsafe

Paramètres: %1 = Nom 1 de PM
%2 = Indice champ PM 1
%3 = Nom 2 de PM
%4 = Indice champ PM 2

Description: Pour le module F paramétré dans le PM cité, la même adresse PROFIsave a été paramétrée dans le PM NCK ou dans les paramètres F S7. Aussi aucune relation de communication univoque entre maître F et esclave F n'est possible.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier et corriger le paramétrage F S7 et PM NCK.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27225 PROFIsafe : esclave %1, erreur de configuration %2

Paramètres: %1 = adresse esclave PROFIBUS
%2 = erreur de configuration

Description: Pour l'esclave cité, une erreur est survenue lors de l'évaluation de la configuration PROFIBUS S7.
Elle est spécifiée dans le paramètre d'alarme %2.
%2 = PRM-Header : Le télégramme PRM pour cet esclave n'a pas pu être interprété de façon univoque.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier et corriger la configuration PROFIBUS S7.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27240 PROFIsafe : M DP non démarré, info DP : %1

Paramètres: %1 = informations actuelles de l'interface DP de l'AP NCK

Description: Aucune configuration DP n'est présente pour NCK une fois la temporisation donnée via le PM $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT écoulée.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Augmenter le PM $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT
- Contrôler l'état de fonctionnement de l'AP
- Contrôler l'état de la version de logiciel du système d'exploitation de l'AP
- Effacer le paramétrage F dans le PM NCK

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27241 PROFIsafe : version M DP différente, NCK : %1, AP : %2

Paramètres: %1 = version de l'interface PD côté NCK
%2 = version de l'interface PD côté AP

Description: Les composants NCK et AP possèdent différentes implémentations de l'interface DP. Aucune initialisation de la communication F n'est possible.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: - Contrôler les versions de logiciel du système d'exploitation de l'AP et de NCK. Mettre le système
- d'exploitation de l'AP à niveau.
- Effacer le paramétrage F NCK.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27242 PROFIsafe : Module F %1, %2 défectueux

Paramètres: %1 = adresse PROFIsafe
%2 = paramètre F défectueux

Description: Lors de l'évaluation des paramètres F, une erreur a été reconnue.
%2 = CRC1 : CRC incorrect via les paramètre F.
%2 = F_WD_Timeout : le temps de surveillance paramétré dans Step 7 est trop court pour le tact PROFIsafe paramétré via le PM $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO.
%2 = CRC2_Len : Longueur du CRC bloc de données incorrect.
%2 = F_Data_Len: la longueur de télégramme définie pour le module cité est défectueuse.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: %2 = CRC1 : Effacement général de l'AP, nouveau chargement de la configuration F S7.
%2 = F_WD_Timeout : reparamétrer le tact PROFIsafe ou le temps de surveillance F.
%2 = CRC2_Len : Effacement général de l'AP, nouveau chargement de la configuration F S7.
%2 = F_Data_Len: Effacement général de l'AP, nouveau chargement de la configuration F S7.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27250 PROFIsafe : La configuration dans M DP a été modifiée ; code d'erreur %1 - %2

Paramètres: %1 = numéro de projet NCK
%2 = numéro du projet actuel de l'AP

Description: Le maître DP affiche une configuration PROFIBUS S7 modifiée. Le fonctionnement correct n'est plus assuré.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Il est mis fin à la communikation avec les esclaves F.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety.

Remède: Redémarrer l'AP/NCK.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27251 PROFIsafe : module F %1, %2 indique les erreurs %3

Paramètres: %1 = adresse PROFIsafe
%2 = composants indicateurs (maître/esclave)
%3 = code d'erreur

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Dans la communication PROFIsafe entre le maître F et le module F indiqué, une erreur est survenue et a été découverte par le composant (maître/esclave) indiqué dans le paramètre %2.
Le code d'erreur donne des informations sur le type d'erreur dont il s'agit :
- %3 = TO : le timeout de communication paramétré a été dépassé
- %3 = CRC : une erreur CRC a été détectée
- %3 = CN : dans la séquence temporelle des télégrammes F, une erreur a été détectée
- %3 = SF : erreur de maître F, NCK/AP ne sont plus synchronisés
- %3 = EA : erreur de communication, esclave envoie des télégrammes vides

Réaction: GMFC pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety.

Remède: Contrôler le câblage des DP. Redémarrer les modules esclaves F. Redémarrer NCK/AP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27252 PROFIsafe : Esclave %1, erreur de signe de vie

Paramètres: %1 = adresse esclave DP

Description: L'esclave DP mentionné ne communique plus avec le maître.

Réaction: GMFC pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety.

Remède: Contrôler le câblage des DP. Redémarrer les modules esclaves F. Redémarrer NCK/AP.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27253 PROFIsafe : erreur de communication des composants maîtres F %1, erreur %2

Paramètres: %1 = composants défectueux (NCK/PLC)
%2 = code d'erreur

Description: Le maître F indique que la communication entre le NCK et le DP n'est plus fonctionnelle.
Le code d'erreur %1 donne des informations plus précises sur la cause :
- %1 = AP : l'AP n'exécute plus la demande OB40.
- %1 = AP-DPM : le maître DP a quitté l'état de fonctionnement OPERATE.

Le paramètre %2 donne des informations supplémentaires sur la cause de l'erreur :
- %2 = 1,2,4: L'AP n'a pas fini d'exécuter l'OB40.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety.

Remède: Augmenter le temps de cycle PROFIsafe via le PM $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27254 PROFIsafe : Module F %1, erreur sur canal %2 ; %3<ALSI>

Paramètres: %1 = adresse PROFIsafe
%2 = Type de canal, numéro de canal
%3 = info additionnelle, variable système indice de champ

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le module F signale qu'une erreur est survenue dans le coupleur du canal mentionné.
Cette alarme est déclenchée uniquement pour des modules F ET200.
La nature du canal (canal d'entrée ou de sortie) est indiquée dans %2 par IN et OUT.
Le paramètre %3 permet de configurer un message d'alarme spécifique sur HMI pour chacune des variables système mentionnées:
- %3 = 1....64: erreur dans les variables système $A_INSE[1...64]
- %3 = 65...128: erreur dans les variables système $A_OUTSE[1...64]
- %3 = -1: erreur dans un canal d'entrée ou de sortie, pour lequel il n'existe pas d'affection SPL

Réaction: GMFC pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety.

Remède: Contrôler le câblage. Câblage OK : remplacer le module F.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27255 PROFIsafe : module F %1, erreur générale

Paramètres: %1 = adresse PROFIsafe

Description: Le module PROFIsafe mentionné signale une erreur. Une spécification plus précise de la cause de l'erreur est impossible sans moyens supplémentaires.
Cette alarme est déclenchée pour tous les types d'esclaves PROFIsafe.

Réaction: GMFC pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety.

Remède: Contrôler le câblage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27256 PROFIsafe: temps de cycle actuel %1 [ms]> temps de cycle paramétré

Paramètres: %1 = temps de cycle de communication PROFIsafe actuel

Description: Le temps de cycle de communication PROFIsafe courant est supérieur à la valeur réglée dans le PM $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO. Le temps de cycle de communication PROFIsafe paramétré est continuellement dépassé par l'API.

Réaction: GMFC pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety.

Remède: Adapter le temps de cycle avec le PM $MN_PROFISAFE_IPO_TIME_RATIO
Il convient de régler au minimum la valeur indiquée dans le paramètre %1.
Le temps de cycle choisi a des répercussions sur la charge du module AP. Cet aspect doit également être pris en compte lors du réglage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27257 PROFIsafe: %1 %2 signale une erreur système %3 (%4)

Paramètres: %1 = Type de communication
%2 = adresse PROFIsafe
%3 = code d'erreur
%4 = Composant

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une erreur système a été détectée dans le cadre de la communication PROFIsafe. En fonction de l'erreur, c'est le pilote PROFIsafe concerné qui est arrêté ou bien l'ensemble de la communication PROFIsafe.
Le type de communication est indiqué dans %1.
%1 = Module F
%1 = SPL
%2 = Adresse PROFIsafe du module F concerné (dans le cas de %1 = module F)
%2 = - (dans le cas de %1 = SPL)
La cause détectée de l'erreur est indiquée dans %3 :
%3 = SF: État d'erreur asynchrone (StateFault)
%3 = SP: Pas d'actualisation des données d'entrée/sortie de la SPL (SPL I/O-communication)
La composante concernée est indiquée dans %4 :
%4 = NCK
%4 = AP

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement de STOP D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes avec la fonctionnalité Safety Integrated.
Arrêt des pilotes PROFIsafe concernés. Arrêtés, les pilotes PROFIsafe des modules F de type F-DI ou F-DIO délivrent des valeurs de sécurité intrinsèque (0) comme valeurs utiles F en direction de la SPL.

Remède: Mise hors/sous tension de la commande (Power On). Si l'erreur se reproduit, alerter le service de maintenance.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27299 PROFIsafe : diagnostic %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = identification de l'erreur 1
%2 = identification de l'erreur 2
%3 = identification de l'erreur 3
%4 = identification de l'erreur 4

Description: Erreur interne dans l'implémentation PROFIsafe NCK.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Contactez l'assistance téléphonique de Siemens en indiquant le texte du message d'erreur.
- Tél. 0180 / 5050 - 222 (Allemagne)
- Fax 0180 / 5050 - 223
- Tél. +49-180 / 5050 - 222 (étranger)
- Fax +49-180 / 5050 - 223
- E-mail techsupport@ad.siemens.de

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

27300 F_DP : Le temps de cycle %1 [ms] est trop élevé.

Paramètres: %1 = temps de cycle paramétré

Description: Le temps de cycle de la communication F_DP qui est le résultat du PM $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO et de $MN_IPO_CYCLE_TIME est supérieur à la valeur limite autorisée qui est de 250 msec.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le temps de cycle avec le PM $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO et/ou avec $MN_IPO_CYCLE_TIME.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

27301 F_DP : PM %1[%2] : La liaison de la SPL est erronée.

Paramètres: %1 = Nom de PM
%2 = Indice champ PM

Description: La liaison de la SPL dans le PM affiché est erronée. Causes possibles :
- Les valeurs de bit sont supérieures à la définition de l'interface SPL (valeur de bit > 64).
- Le nombre de bits est trop élevé (valeur de bit supérieure - valeur de bit inférieure > 16).
- L'affectation de la SPL n'est pas paramétrée (les deux valeurs binaires sont nulles).
- L'affectation de la SPL est incorrecte (une valeur de bit est nulle).

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27302 F_DP : Occupation double PM %1[%2] - PM %3[%4]

Paramètres: %1 = Nom 1 de PM
%2 = Indice champ PM pour nom de PM 1
%3 = Nom 2 de PM
%4 = Indice champ PM pour nom de PM 2

Description: Les PM indiqués ont été renseignés doublement :
- %1 et %3 = $MN_SAFE_RDP_ASSIGN :
  la communication F_DP a été assignée à plusieurs reprises à des entrées SPL ($A_INSE).
- %1 et %3 = $MN_SAFE_SDP_FILTER :
  Des sous-slots ont été assignés plusieurs fois aux données utiles F d'un F_SENDDP.
- %1 et %3 = $MN_SAFE_SDP_LADDR, $MN_SAFE_RDP_LADDR:
  Différentes liaisons SPL ont été assignées plusieurs fois aux adresses de base logiques.
- %1 et %3 = $MN_SAFE_SDP_FILTER :
  Différentes liaisons SPL ont été assignées plusieurs fois aux affectations des variables système.
- %1 und %3 = $MN_SAFE_SDP_ID, $MN_SAFE_RDP_ID:
  Différentes liaisons SPL ont été assignées plusieurs fois au paramètre DP_DP_ID.

%2 et %4 : Indice PM de la connexion SPL

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27303 F_DP : Nombre de signaux dans PM %1[%2] <> PM %3[%4]

Paramètres: %1 = Nom 1 de PM
%2 = Indice champ PM pour nom de PM 1
%3 = Nom 2 de PM
%4 = Indice champ PM pour nom de PM 2

Description: Un nombre différent de signaux de données utiles F a été paramétré dans les paramètres machine $MN_SAFE_SDP/RDP_ASSIGN, $MN_SAFE_SDP/RDP_FILTER.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM indiqué.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

27305 F_DP : Paramètre PM %1[%2] <> PM %3[%4]

Paramètres: %1 = Nom 1 de PM
%2 = Indice champ PM pour nom de PM 1
%3 = Nom 2 de PM
%4 = Indice champ PM pour nom de PM 2

Description: Une liaison SPL a été paramétrée avec plusieurs connexions de la SPL (sous-slots) et des valeurs différentes ont été inscrites dans les paramètres de communication F_DP ou dans le numéro des connexions de la SPL (%1 et %3).
Remarque : Les connexions de la SPL (sous-slots) d'une liaison SPL sont caractérisées par des mêmes valeurs pour :
- les paramètres de communication F_DP
- le numéro des connexions de la SPL
Valeurs pour %1 et %3 :
$MN_SAFE_SDP/RDP_LADDR ou
$MN_SAFE_SDP/RDP_TIMEOUT ou
$MN_SAFE_SDP/RDP_CONNECTION_NR
$MN_SAFE_SDP/RDP_ERR_REAC
$MN_SAFE_RDP_SUBS

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le PM.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27306 F_DP : Dépassement du nombre maximum de liaisons SPL actives (%1) pour %2

Paramètres: %1 = Nombre maximum de liaisons SPL possibles
%2 = F_SENDP/F_RECVDP

Description: Dans les enregistrements de paramètres actifs pour %2, le nombre des liaisons SPL %1 paramétrées, caractérisées par des identifiants différents ($MN_SAFE_SDP/RDP_ID) est supérieur au nombre admis.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger les identifiants des liaisons SPL actives ou désactiver des liaisons SPL ($MN_SAFE_SDP/RDP_ENABLE_MASK).

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27350 F_DP : Communication %1, liaison %2 signale l'erreur %3

Paramètres: %1 = Type de communication
%2 = Nom ou identifiant DP_DP_ID du rapport de communication
%3 = code d'erreur

Description: La communication F_DP avec le partenaire externe est perturbée et la réaction d'erreur programmée est $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 0 ou 1.
Le type de communication est indiqué dans %1 :
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
%2 indique le nom ou l'identifiant DP_DP_ID de la connexion SPL.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

La cause de l'erreur est indiquée dans %3 :
%3 = SN : Une erreur a été détectée dans la séquence du télégramme.
%3 = CRC : Une erreur CRC a été mise en évidence.
%3 = TO : La temporisation paramétrée pour la communication a été dépassée.
Toutes les valeurs indiquées pour %3 peuvent aussi être affichées de manière combinée, selon le cas d'erreur.

Réaction: GMFC pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
1. F_SENDDP/F_RECVDP : Variable système $A_FSDP/FRDP_ERROR = TRUE
2. F_SENDDP/F_RECVDP : Variable système $A_FSDP/FRDP_DIAG <> 0
3. F_RECVDP : Variable système $A_FRDP_ACK_REQ = TRUE
4. F_RECVDP : Sortie des valeurs de substitution prescrites dans la variable système $A_FRDP_SUBS
5. Si la réaction d'erreur $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 0 est programmée, une alarme et un stop D/E sont également déclenchés.

Remède: Vérification de la communication PROFIBUS et du partenaire dans la communication
Nota : L'acquittement par l'utilisateur avec DB18.FRDP_ACK_REI ne concerne que la communication F_DP. L'alarme elle-même est maintenue et doit être acquittée séparément par un Reset de la CN.
Nota sur %3 = LS : Erreur interne au système, ne peut être supprimée que par un Power On.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27351 F_DP : Communication %1, liaison %2 signale l'erreur %3

Paramètres: %1 = Type de communication
%2 = Nom ou identifiant DP_DP_ID de la connexion SPL
%3 = code d'erreur

Description: La communication F_DP avec le partenaire externe est perturbée et la réaction d'erreur programmée est $A_FSDP_/FRDP_ERR_REAC = 2 (alarme, affichage uniquement).
Le type de communication est indiqué dans %1 :
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
%2 indique le nom ou l'identifiant DP_DP_ID de la relation de communication F_DP.
La cause de l'erreur est indiquée dans %3 :
%3 = SN : Une erreur a été détectée dans la séquence du télégramme.
%3 = CRC : Une erreur CRC a été mise en évidence.
%3 = TO : La temporisation paramétrée pour la communication a été dépassée.
Toutes les valeurs indiquées pour %3 peuvent aussi être affichées de manière combinée, selon le cas d'erreur.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
1. F_SENDDP/F_RECVDP : Variable système $A_FSDP/FRDP_ERROR = TRUE
2. F_SENDDP/F_RECVDP : Variable système $A_FSDP/FRDP_DIAG <> 0
3. F_RECVDP : Variable système $A_FRDP_ACK_REQ = TRUE
4. F_RECVDP : Sortie des valeurs de substitution prescrites dans la variable système $A_FRDP_SUBS

Remède: Vérification de la communication PROFIBUS et du partenaire dans la communication
Acquittement par l'utilisateur avec DB18.FRDP_ACK_REI ou RESET de CN
Nota sur %3 = LS : Erreur interne au système, ne peut être supprimée que par un Power On.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

27352 F_DP : Erreur de communication %1, erreur %2

Paramètres: %1 = composants défectueux (NCK/PLC)
%2 = code d'erreur

Description: La communication entre le NCK et l'AP ne fonctionne plus.
Le code d'erreur %1 donne des précisions sur les causes :
- %1 = AP : L'AP n'exécute plus la demande OB40.
Le paramètre %2 donne des précisions sur la suite à donner selon la cause de la défaillance :
- %2 <> 0 : Le traitement de OB40 par l'AP n'a pas été achevé.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety.

Remède: Vérifier si le cycle F_DP réglé n'est pas trop court.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27353 F_DP : Temps de cycle actuel %1 [ms] > Temps de cycle paramétré

Paramètres: %1 = Temps de cycle actuel F_DP pour la communication

Description: Le temps de cycle actuel pour la communication F_DP est supérieur à la valeur réglée dans le PM $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO. L'AP dépasse continuellement le temps de cycle paramétré pour la communication.

Réaction: GMFC pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Déclenchement d'un Arrêt D/E (réglable avec le PM $MN_SPL_STOP_MODE) sur tous les axes dotés de la fonctionnalité Safety.

Remède: Adapter le temps de cycle avec le PM $MN_SAFE_SRDP_IPO_TIME_RATIO.
Il convient de régler au minimum la valeur affichée dans le paramètre %1.
Le temps de cycle réglé à des répercussions sur la charge du module AP. Il convient d'en tenir également compte lors du réglage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27354 F_DP : Communication %1, la liaison %2 signale SFC%3 - Erreur %4

Paramètres: %1 = Type de communication
%2 = Nom ou identifiant DP_DP_ID du rapport de communication
%3 = Numéro de bloc SFC
%4 = code d'erreur

Description: La communication F_DP avec le partenaire externe est perturbée. L'AP signale une erreur lorsqu'il tente d'accéder à l'interface paramétrée.
Le type de communication est indiqué dans %1 :
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
%2 indique le nom ou l'identifiant DP_DP_ID de la connexion SPL.
%3 indique le bloc AP qui a détecté une erreur.
%4 indique la cause de l'erreur détectée.
Cette alarme peut être masquée avec le PM $MN_SAFE_DIAGNOSIS_MASK, bit 2 = 1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérification de la communication PROFIBUS et du partenaire dans la communication.
Vérification de l'adresse de base logique paramétrée dans $MN_SAFE_SDP/RDP_LADDR.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

27355 F_DP: Communication %1, la connexion %2 signale l'erreur système %3 (%4)

Paramètres: %1 = Type de communication
%2 = Nom ou identifiant DP_DP_ID de la connexion SPL
%3 = code d'erreur
%4 = Composant

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une erreur système a été détectée dans le cadre de la communication F_DP. En fonction de l'erreur, c'est la connexion SPL concernée qui est arrêtée ou bien l'ensemble de la communication F_DP.
Le type de communication est indiqué dans %1
%1 = F_SENDDP
%1 = F_RECVDP
%1 = SPL
%2 = indique le nom ou l'identifiant DP_DP_ID de la connexion SPL (pour %1 = F_SENDDP ou F_RECVDP)
%2 = - (pour %1 = SPL)
%3 indique la cause de l'erreur détectée.
%3 = SF: état de défaut asynchrone (StateFault)
%3 = LS: surveillance de signe de vie (LifeSign)
%3 = TD: divergence des données de télégramme F (TelegramDiscrepancy)
%3 = OD: divergence des données de sortie (OutputdateDiscrepancy)
- pour %1 = F_SENDDP: $A_FSDP_ERR_REAC - DB18.DBW190,200,210)
- pour %1 = F_RECVDP: $A_FRDP_SUBS - DB18.DBW220,232,244)
$A_FRDP_ERR_REAC - DB18.DBW222,234,246)

%3 = SP: pas d'actualisation des données d'E/S SPL (SPL I/O-communication)
Les valeurs indiquées pour %3 peuvent être affichées simultanément selon le cas d'erreur.
%4 indique le composant concerné :
%4 = NCK
%4 = PLC
%4 = variable système (pour %3 = OD)

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.
Les connexions SPL arrêtées de type F_RECVDP délivrent des valeurs de sécurité intrinsèque (0) comme données utiles F.

Remède: Mise hors/sous tension de la commande (Power On). Si l'erreur se reproduit, alerter le service de maintenance.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

27900 Profibus-DP: SI Défaut Axe %1, Code %2, Valeur %3, Temps %4

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = Code de défaut de l'entraînement (r9747)
%3 = Valeur de défaut de l'entraînement (r9749)
%4 = Heure du défaut de l'entraînement (r9748)

Description: Défaut sur un entraînement Sinamics.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Code de défaut/valeur de défaut voir la documentation de l'entraînement.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

27901 Profibus-DP: SI Défaut Axe %1, Code %2, Valeur %3, Temps %4

Paramètres: %1 = Numéro d'axe
%2 = Code de défaut de l'entraînement (r9747)
%3 = Valeur de défaut de l'entraînement (r9749)
%4 = Heure du défaut de l'entraînement (r9748)

Description: Défaut sur un entraînement Sinamics.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Code de défaut/valeur de défaut voir la documentation de l'entraînement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

28000 La liaison NCU-Link avec toutes les NCU du réseau est interrompue

Description: Les NCU dans le réseau NCU-Link échangent des données cycliques (signes de vie). Dans ce cas précis ayant provoqué l'alarme, ces signes de vie de toutes les NCU impliquées dans le réseau NCU n'ont pas été reçus. Cette panne dans la liaison LINK peut avoir différentes causes :
- Matériel abîmé.
- Les paramètres machine qui configurent le réseau NCU-LINK ne sont pas identiques dans toutes les NCU.
- La temporisation de la période d'appel de l'interpolateur n'est pas identique dans toutes les NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier la période d'appel de l'interpolation sur toutes les NCU
Le cas échéant, vérifier les autres alarmes spécifiques à la liaison NCU-Link.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28001 La liaison NCU-Link avec la NCU %1 du réseau est interrompue

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Les NCU dans le réseau NCU-Link échangent des données cycliques (signes de vie). Dans ce cas précis ayant provoqué l'alarme, ces signes de vie provenant d'une NCU dans le réseau n'ont pas été reçus par les autres (voir les paramètres de l'alarme). Cette panne dans la liaison LINK peut avoir différentes causes :
- Matériel abîmé.
- Les paramètres machine qui configurent le réseau NCU-LINK ne sont pas identiques dans toutes les NCU.
- La temporisation de la période d'appel de l'interpolateur n'est pas identique dans toutes les NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède:
- Vérifier la période d'appel de l'interpolation sur toutes les NCU
- Le cas échéant, vérifier les autres alarmes spécifiques à la liaison NCU-Link.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28002 Erreur lors de l'activation de paramètres machine, paramètres machine pour réseau de NCU ont été modifiés par NCU %1

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Pendant l'activation des paramètres machine dans NEWCONFIG ou à la suite d'un Reset sur le tableau de commande, des paramètres machine communs au réseau de NCU ont été modifiés par une NCU. L'alarme ne peut survenir que lorsque la liaison en réseau est active.

Réaction: CN pas prête.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Répéter la manipulation, sachant qu'il faut interrompre le programme avec un Reset quand NEWCONFIG est activé par un programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

28004 NCU-Link : la NCU %1 du réseau de NCU n'est pas connectée au bus

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Message d'erreur de la carte NCU-Link. Au démarrage de la liaison NCU-Link, la NCU locale (qui affiche l'alarme) a constaté que la NCU dont le numéro figure dans le paramètre d'alarme, n'est pas raccordée au bus, bien qu'elle devrait l'être conformément au PM.
Cette panne dans la liaison LINK peut avoir différentes causes :
- Matériel abîmé.
- Les paramètres machine qui configurent le réseau NCU-LINK ne sont pas identiques dans toutes les NCU.
- La temporisation de la période d'appel de l'interpolateur n'est pas identique dans toutes les NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier la configuration des paramètres machine et le matériel de mise en réseau.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28005 NCU-Link : la NCU %1 du réseau de NCU n'est pas synchronisée

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Message d'erreur de la carte NCU-Link. Au démarrage de la liaison NCU-Link, la NCU locale (qui affiche l'alarme) a constaté que la NCU dont le numéro figure dans le paramètre d'alarme n'est pas synchronisée.
Cette panne dans la liaison LINK peut avoir différentes causes :
- Les paramètres machine qui configurent le réseau NCU-LINK ne sont pas identiques dans toutes les NCU.
- La temporisation de la période d'appel de l'interpolateur n'est pas identique dans toutes les NCU.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôler la configuration des paramètres machine.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28007 NCU-Link : les paramètres de configuration de la NCU %1 sont contradictoires

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Message d'erreur de la carte NCU-Link. Au démarrage de la liaison NCU-Link, la NCU locale (qui affiche l'alarme) a constaté qu'entre sa propre configuration et la configuration de la NCU dont le numéro figure dans le paramètre d'alarme, il existe des contradictions.
Exemple : Le PM18782 $MN_MM_LINK_NUM_OF_MODULES fixe le nombre de NCU impliquées dans le réseau NCU-Link. L'alarme en objet sera émise, si ce PM est configuré différemment dans les autres NCU du réseau.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôler la configuration des paramètres machine.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

28008 NCU-Link : les réglages de temporisation de la NCU %1 sont contradictoires

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Message d'erreur de la carte NCU-Link. Au démarrage de la liaison NCU-Link, la NCU locale (qui affiche l'alarme) a constaté qu'entre sa propre configuration de la temporisation et la configuration de la NCU dont le numéro figure dans le paramètre d'alarme, il existe des contradictions.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôler la configuration des paramètres machine.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28009 NCU-Link : les paramètres de bus de la NCU %1 sont contradictoires

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Message d'erreur de la carte NCU-Link. Au démarrage de la liaison NCU-Link, la NCU locale (qui affiche l'alarme) a constaté qu'entre sa propre configuration du bus et la configuration de la NCU dont le numéro figure dans le paramètre d'alarme, il existe des contradictions.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Contrôler la configuration des paramètres machine.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28010 NCU-Link : la NCU %1 n'a pas reçu un télégramme

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Message d'erreur de la carte NCU-Link. Un message (télégramme) adressé par la NCU locale à la NCU identifiée dans le paramètre d'alarme n'a pas été délivré. Il peut s'agir d'un problème matériel (perturbations sporadiques sur la ligne).

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Ce n'est qu'après quelques tentatives que le télégramme est considéré comme non délivré. On peut augmenter le nombre de tentatives de délivrance avec PM12550 $MN_LINK_RETRY_CTR.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28011 Temps de cycle interpolation insuffisant pour NCU-Link. Temps de cycle Link : %1

Paramètres: %1 = microsecondes

Description: Message d'erreur de la carte NCU-Link. Tous les télégrammes doivent être délivrés à l'intérieur d'une période d'appel de l'interpolateur. Ceci est particulièrement valable pour les tentatives de délivrance répétées d'un télégramme. Le temps imparti était insuffisant ! Le paramètre indique le nombre de secondes qui a été nécessaire à la carte NCU-Link pour envoyer les télégrammes.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Augmenter le temps d'appel de l'interpolateur, autrement dit il convient d'adapter l'un des MD sur toutes les NCU :
IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO
SYSCLOCK_CYCLE_TIME

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28012 NCU-Link : signal de synchronisation pas reçu %1 fois de suite

Paramètres: %1 = nombre de signaux de synchronisation

Description: Message d'erreur de la carte Link de la NCU qui n'apparaît pas avec NCU 1. Les NCU sont synchronisées au moyen d'une ligne temps de cycle séparée de mise en réseau NCU. De nombreux signaux de synchronisation ont fait successivement défaut. Le paramètre indique le nombre de fois où les signaux ont manqué.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier le matériel.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28020 NCU-Link : Trop d'axes Link ont été configurés %1

Paramètres: %1 = nombre de liaisons d'axes Link

Description: La capacité de transfert de NCU_LINKS ne suffit malheureusement pas pour la configuration d'axe Link.
La configuration axe Link est déterminée par les PM suivants :
- PM10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
- PM12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1 ... et toutes les autres définitions de conteneur.

Réaction: CN pas prête.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Appliquer moins d'axes devant être reliés par Link ou rassembler les axes dans moins de conteneur d'axes.
Les paramètres machine à modifier :
- PM10002 $MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB
- PM12701 $MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1 ... et toutes les autres définitions de conteneur.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

28030 Alarme grave sur NCU %1, axes en poursuite

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: A la suite d'une alarme grave sur une autre NCU, les axes se retrouvent en poursuite.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Acquitter l'alarme sur la NCU.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

28031 Alarme grave sur NCU %1 pas encore acquittée, axes encore en poursuite

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Une alarme grave survenue sur une autre NCU n'a pas encore été acquittée. C'est la raison pour laquelle les axes se trouvent encore en poursuite.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Acquitter l'alarme sur la NCU.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

28032 Arrêt d'urgence activé sur NCU %1, axes en poursuite

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Une NCU du groupe de NCU a émis une demande d'arrêt d'urgence au niveau de l'interface AP-NCK. C'est la raison pour laquelle tous les axes sont en poursuite.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Éliminer la cause de la demande d'arrêt d'urgence sur la NCU et acquitter l'arrêt d'urgence sur l'interface AP-NCK.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux de ce GMFC, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

28033 Arrêt d'urgence sur NCU %1, axes encore en poursuite

Paramètres: %1 = numéro de NCU

Description: Une NCU du groupe de NCU a émis une demande d'arrêt d'urgence au niveau de l'interface AP-NCK. C'est la raison pour laquelle tous les axes sont en poursuite.

Réaction: CN pas prête.
GMFC pas prêt au fonctionnement, agit aussi sur les axes uniques.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Eliminer la cause de la demande d'arrêt d'urgence sur la NCU et acquitter l'arrêt d'urgence sur l'interface AP-NCK.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

29033 [Canal %1:] Echange d'axe %2 impossible, déplacement d'axe par API non terminé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = axe

Description: Un axe AP n'a pas encore atteint son point final et ne peut pas être rendu à un canal ou être banalisé. Cette alarme ne devrait pas survenir lors de l'utilisation du bloc de données AP FC18.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Attendre que l'axe ait atteint sa position finale ou terminer le déplacement en effaçant le chemin restant.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61000 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de correction d'outil activée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants: LONGHOLE, SLOT1, SLOT2, POCKET1 à POCKET4, CYCLE63, CYCLE64, CYCLE71, CYCLE72, CYCLE90, CYCLE93 à CYCLE96, CYCLE952.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le correcteur D doit être programmé avant l'appel du cycle.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61001 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de vis mal défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par des cycles suivants : CYCLE84, CYCLE840, CYCLE96, CYCLE97.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les paramètres pour la taille du filetage ou la valeur du pas (contradiction).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61002 [Canal %1:] Bloc %2 : Type d'usinage mal défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La valeur du paramètre VARI pour le mode d'usinage est erronée. Alarme déclenchée par les cycles suivants : SLOT1, SLOT2, POCKET1 à POCKET4, CYCLE63, CYCLE64, CYCLE71, CYCLE72, CYCLE76, CYCLE77, CYCLE93, CYCLE95, CYCLE97, CYCLE98.

Remède: Modifier le paramètre VARI.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61003 [Canal %1:] Bloc %2: Pas d'avance programmée dans le cycle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le paramètre de l'avance dans le cycle est mal programmé. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE71, CYCLE72.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le paramètre de l'avance.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61004 [Canal %1:] Bloc %2: Configuration des axes géométriques incorrecte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La séquence des axes géométriques est erronée. CYCLE328

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61005 [Canal %1:] Bloc %2: 3me axe géométrique inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En cas d'utilisation sur un tour sans axe Y dans le plan G18. L'alarme est déclenchée par le cycle suivant: CYCLE86.

Remède: Vérifier le paramètre lors de l'appel du cycle.

61006 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon d'outil trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le rayon d'outil est trop grand pour le type d'usinage. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64, CYCLE930, CYCLE951, E_CP_CE, E_CP_CO, E_CP_DR, E_PO_CIR, E_PO_REC, F_CP_CE, F_CP_CO, F_CP_DR, F_PO_CIR, F_PO_REC.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner un outil plus petit.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61007 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon d'outil trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le rayon d'outil est trop petit pour le type d'usinage. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE92, E_CP_CO, E_SL_CIR, F_CP_CO, F_PARTOF, F_SL_CIR.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner un outil plus grand.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61008 [Canal %1:] Bloc %2: Pas d'outil actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants:

Remède: Sélectionner un outil SVP.

61009 [Canal %1:] Bloc %2: Numéro de l'outil actif = 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucun outil (T) programmé avant l'appel du cycle. Alarme déclenchée par des cycles suivants : CYCLE71, CYCLE72.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer un outil (T).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61010 [Canal %1:] Bloc %2: Surépaisseur de finition trop grande

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La surépaisseur de finition au fond est plus grande que la profondeur totale. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE72.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire la surépaisseur de finition.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61011 [Canal %1:] Bloc %2: Changement d'échelle inadmissible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un facteur d'échelle inadmissible pour ce cycle est activé. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE71, CYCLE72.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le facteur d'échelle.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61012 [Canal %1:] Bloc %2: Echelle differente dans le plan

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64, CYCLE76, CYCLE77.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61013 [Canal %1:] Bloc %2: Les préréglages ont été modifiés ; programme inexécutable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Les préréglages sont incompatibles avec le programme généré. Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_CP_CE, E_CP_CO, E_CP_DR, F_CP_CE, F_CP_CO, F_CP_DR.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier et, le cas échéant, modifier les réglages de base.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61014 [Canal %1:] Bloc %2: Dépassement du plan de retrait

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants: CYCLE72.

Remède: Vérifier le paramètre RTP.

61015 [Canal %1:] Bloc %2 : Contour indéterminé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61016 [Canal %1:] Bloc %2: frame système pour cycles manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: Tous les cycles de mesure peuvent déclencher cette alarme.
Remède: PM 28082 : MM_SYSTEM_FRAME_MASK, régler bit 5=1.

61017 [Canal %1:] Bloc %2: La fonction %4 n'existe pas dans NCK

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61018 [Canal %1:] Bloc %2: La fonction n'est pas exécutable avec NCK %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61019 [Canal %1:] Bloc %2: Paramètre %4 mal défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE60, CYCLE63, CYCLE64, CYCLE83, CYCLE952.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier la valeur du paramètre.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61020 [Canal %1:] Bloc %2: usinage avec TRANSMIT/TRACYL activé impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61021 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre %4 Valeur trop élevée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61022 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre %4 Valeur trop faible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61023 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre %4 La valeur doit être différente de zéro

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61024 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre %4 Vérifier la valeur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61025 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la position du porte-outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61026 [Canal %1:] Bloc %2 : Le cycle n'est pas exécutable avec la fonction CN %4 !

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61027 [Canal %1:] Bloc %2: Sous-programme %4 inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE62

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: -Vérifier l'appel du CYCLE62
-Vérifier si les sous-programmes indiqués lors de l'appel du CYCLE62 figurent dans le répertoire des programmes

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61099 [Canal %1:] Bloc %2: erreur interne de cycle (%4)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : .

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61101 [Canal %1:] Bloc %2 : Le point de référence est mal défini.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64, CYCLE71, CYCLE72, CYCLE81 à CYCLE90, CYCLE840, SLOT1, SLOT2, POCKET1 à POCKET4, LONGHOLE.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Si la profondeur est indiquée de façon relative, choisir des valeurs différentes pour le point de référence (plan de référence) et le plan de retrait. Sinon, prescrire une valeur absolue pour la profondeur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61102 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de sens de rot. de broche programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64, CYCLE86, CYCLE87, CYCLE88, CYCLE840, POCKET3, POCKET4.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le paramètre SDIR (ou SDR dans le CYCLE840) doit être programmé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61103 [Canal %1:] Bloc %2 : Nombre de trous nul

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour le nombre de trous, aucune valeur n'est programmée. Alarme déclenchée par les cycles suivants : HOLES1, HOLES2.

Remède: Vérifier le paramètre NUM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61104 [Canal %1:] Bloc %2 : Altération du contour des rainures

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Paramétrage erroné de l'image de fraisage concernant les paramètres définissant la position des rainures/trous oblongs sur le cercle et leur forme. Alarme déclenchée par les cycles suivants : SLOT1, SLOT2, LONGHOLE.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61105 [Canal %1:] Bloc %2 Rayon fraise trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le diamètre de la fraise utilisée est trop grand pour la figure à réaliser. Alarme déclenchée par les cycles suivants : SLOT1, SLOT2, POCKET1 à POCKET4, LONGHOLE, CYCLE90.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser un outil avec un rayon plus petit ou modifier le contour.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61106 [Canal %1:] Bloc %2 : Nombre ou espacement des éléments de cercle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Paramètrage erroné de NUM ou INDA, la répartition des éléments circulaires à l'intérieur d'un cercle complet n'est pas possible. Alarme déclenchée par les cycles suivants : HOLES2, LONGHOLE, SLOT1, SLOT2.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le paramétrage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61107 [Canal %1:] Bloc %2 : Première profondeur de perçage mal définie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La première profondeur de perçage est incompatible avec la profondeur totale de perçage. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE83.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier la profondeur de perçage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61108 [Canal %1:] Bloc %2 : Valeurs non admises pour les paramètres Rayon et Profondeur de passe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les paramètres prescrits pour le rayon (_RAD1) et la profondeur de passe (_DP1) et destinés au calcul de la trajectoire hélicoïdale de la pénétration sont faux. L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : POCKET3, POCKET4.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier les paramètres.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61109 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètres mal définis pour la direction du fraisage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La valeur du paramètre de sens de fraisage (_CDIR) est erronée. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64, POCKET3, POCKET4.

Remède: - Modifier la direction du fraisage.
- Dans le cas de l'usinage d'une poche (CYCLE63), la direction de fraisage choisie doit concorder avec la direction de fraisage du centrage/pointage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61110 [Canal %1:] Bloc %2: Surépaisseur de finition au fond > profondeur de passe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La surépaisseur de finition au fond paramétrée est plus grande que la pénétration maximlae. Alarme déclenchée par les cycles suivants : POCKET3, POCKET4.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire la pénétration maximale ou augmenter la pénétration.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61111 [Canal %1:] Bloc %2: Largeur de passe < diamètre outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La largeur de passe est plus grande que le diamètre de l'outil actif. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE71, POCKET3, POCKET4.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire la largeur de passe.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61112 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon d'outil négatif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le rayon de l'outil actif est négatif, ce n'est pas permis. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE72, CYCLE76, CYCLE77, CYCLE90.

Remède: Modifier le rayon d'outil

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61113 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre trop élevé pour le rayon d'angle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le paramètre (_CRAD) pour le rayon de congé est trop grand et doit être réduit. Alarme déclenchée par le cycle suivant : POCKET3.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire le rayon d'angle

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61114 [Canal %1:] Bloc %2: Sens d'usinage G41/G42 mal défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le sens d'usinage pour la correction du rayon de la fraise G41/G42 a été mal défini. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE72.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le sens d'usinage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61115 [Canal %1:] Bloc %2: Mode d'accostage ou de retrait (droite / cercle / plan / espace) mal défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le mode d'approche ou de dégagement du contour a été mal défini. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE72.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les paramètres _AS1 ou _AS2.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61116 [Canal %1:] Bloc %2: Distance d'accostage ou de retrait = 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le trajet d'approche ou de dégagement a été paramétré avec la valeur zéro. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE72.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les paramètres _LP1 ou _LP2.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61117 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon de l'outil actif <= 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le rayon de l'outil actif est négatif ou nul. L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE71, POCKET3, POCKET4.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le rayon.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61118 [Canal %1:] Bloc %2: Longueur ou largeur = 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La longueur ou la largeur de la surface à fraiser n'est pas permise. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE71.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les paramètres _LENG et _WID.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61119 [Canal %1:] Bloc %2: Diamètre nominal ou à fond de filet mal programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le diamètre normal ou le diamètre à fond de filet a été incorrectement programmé. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE70, E_MI_TR, F_MI_TR.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la géométrie du filetage

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61120 [Canal %1:] Bloc %2: Type de filetage (intérieur / extérieur) pas défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le type de filetage intérieur / extérieur a été incorrectement défini. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE70.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Type de filetage intérieur, il faut entrer extérieur

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61121 [Canal %1:] Bloc %2: Le nombre de dents par tranchant manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucune valeur n'a été introduite pour le nombre de dents par tranchant. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE70.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Introduire, dans la liste d'outils, le nombre de dents par tranchant pour l'outil actif.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61122 [Canal %1:] Bloc %2: Distance de sécurité dans le plan mal définie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La distance de sécurité est négative ou zéro. Cette valeur n'est pas autorisée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir la distance de sécurité.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61123 [Canal %1:] Bloc %2 : CYCLE72 ne peut pas être simulé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE72.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61124 [Canal %1:] Bloc %2: Largeur de pénétration pas programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE71.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Lorsque la simulation sans outil est active, une valeur doit toujours être programmée pour la largeur de passe _MIDA.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61125 [Canal %1:] Bloc %2 : Paramètre mal défini pour la sélection de la technologie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE84, CYCLE840.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le paramètre de sélection de la technologie (_TECHNO).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61126 [Canal %1:] Bloc %2: longueur filetage trop courte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE840.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer une vitesse de broche plus faible ou placer le point de référence (plan de référence) plus haut.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61127 [Canal %1:] Bloc %2: rapport transmission de l'axe de taraudage mal défini (paramètres machine)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE84, CYCLE840.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les paramètres machine PM 31050 et PM 31060 dans le rapport de boîte correspondant de l'axe de perçage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61128 [Canal %1:] Bloc %2: angle de pénétration = 0 en pénétration pendulaire ou hélicoïdale

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : SLOT1.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier le paramètre _STA2.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61129 [Canal %1:] Bloc %2 : accostage et retrait perpendiculaires p. fraisage contours admis uniqu. avec G40

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE72.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61130 [Canal %1:] Bloc %2 : Les positions des axes parallèles ne peuvent pas être compensées. Il n'a été convenu aucune référence pour la pièce.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE69.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61131 [Canal %1:] Bloc %2 : le paramètre _GEO est erroné, _GEO=%4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE69.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61132 [Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre pour l'axe parallèle est faux. Vérifier les valeurs du paramètre ABS/INK pour l'axe parallèle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE69.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61133 [Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre pour le 3e axe parallèle est faux. Vérifier le nom d'axe ou GUD _SCW_N[]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE69.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61134 [Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre pour l'axe rotatif est faux. Vérifier les valeurs du paramètre ABS/INK pour l'axe rotatif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE69.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61135 [Canal %1:] Bloc %2 : le paramètre pour la séquence d'accostage de la position de destination est erroné : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE69.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61136 [Canal %1:] Bloc %2: un 3e axe géométrique n'a pas été déclaré dans GUD _SCW_N[]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE69.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61137 [Canal %1:] Bloc %2 : Orientation et cycle Axes parallèles s'excluent mutuellement en raison de la référence pièce $P_WPFRAME

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE69.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61138 [Canal %1:] Bloc %2 : paramètre %4 mal défini pour la surveillance outil dans les cycles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description:

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61139 [Canal %1:] Bloc %2 : erreur dans fonction de surveillance outil dans les cycles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE69.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61150 [Canal %1:] Bloc %2 : Orientation de l'outil impossible --> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Remède: Causes de l'erreur :
1. Code erreur = A -> Seul un nouveau plan de pivotement est autorisé, voir paramètre _ST

61151 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas d'inclinaison de l'outil possible --> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Remède: Causes de l'erreur :
1. Code erreur = A -> Seul un plan de pivotement est autorisé additivement, voir paramètre _ST

61152 [Canal %1:] Bloc %2 : La cinématique de l'axe B (tournage) n'est pas paramétrée en MeS Pivotement ou est mal paramétrée --> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Causes de l'erreur :
1. Code erreur = A123 -> L'axe B sous ShopTurn n'est pas un axe rotatif automatique (123 correspond au paramètre _TCBA)
2. Code erreur = B123 -> L'axe B n'est pas activé dans la mise en service de pivotement (cinématique)
(123 correspond à $TC_CARR37[n], n ... Numéro du bloc de données de pivotement)

61153 [Canal %1:] Bloc %2 : Le mode Pivotement "Axes rotatifs en direct" n'est pas possible --> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Remède: Causes de l'erreur :
1. Code erreur = A -> aucun outil, aucun tranchant (D1..) actifs

61154 [Canal %1:] Bloc %2: profondeur finale mal programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63, CYCLE64, CYCLE899

Remède: Saisie de la profondeur finale possible seulement en absolu ou incrémental

61155 [Canal %1:] Bloc %2: unité pour prof. de passe dans le plan mal programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE899

Remède: Unité pour prof. de passe dans le plan uniquement en mm ou % du diamètre d'outil

61156 [Canal %1:] Bloc %2: calcul de profondeur mal programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE899

Remède: Calcul de profondeur possible uniquement avec SDIS ou sans SDIS

61157 [Canal %1:] Bloc %2: point de référence mal programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63, CYCLE64, CYCLE899

Remède: Vérifier le point de référence dans le masque, seules saisies admises -X, centré ou +X

61158 [Canal %1:] Bloc %2: plan d'usinage mal programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63, CYCLE64, CYCLE899, CYCLE952

Remède: Vérifier le plan d'usinage (G17, G18 ou G19)

61159 [Canal %1:] Bloc %2: Le plan d'usinage au moment de l'appel du cycle est différent de celui qui figure dans le modèle de position

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE899

Remède: Au moment d'appeler le cycle, adapter le plan d'usinage à celui qui figure dans le modèle de position.

61160 [Canal %1:] Bloc %2: il reste du matériau, réduire la prof. de passe dans le plan

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE899

Remède: Réduire la prof. de passe dans le plan ou la largeur de rainure ou utiliser une fraise de plus grand diamètre

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61161 [Canal %1:] Bloc %2: Le diamètre du centrage ou les paramètres d'outil (diamètre, angle au sommet) sont faux

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE81

Remède: - Le diamètre du centrage avec angle au sommet de l'outil actif n'est pas possible.
- Le diamètre de pièce qui a été entré, le diamètre d'outil ou l'angle au sommet de l'outil sont erronés.
- Le diamètre de l'outil ne doit être entré que si le centrage doit se faire au diamètre de la pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61162 [Canal %1:] Bloc %2 : Les paramètres d'outil Diamètre ou Angle au sommet sont faux

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE81

Remède: - Les paramètres d'outil Diamètre ou Angle au sommet doivent être supérieurs à zéro.
- L'angle au sommet doit être inférieur à 180°.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61175 [Canal %1:] Bloc %2 : Angle au centre programmé trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le cycle de gravure, l'angle au centre du texte (_DF) est trop petit. Cela signifie que le texte à graver ne rentrera pas dans l'angle indiqué.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Entrer un angle au centre plus grand.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61176 [Canal %1:] Bloc %2 : Longueur de texte programmée trop petite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le cycle de gravure, la longueur de texte (_DF) est trop petite. Cela signifie que le texte à graver est plus grand que la longueur indiquée du texte.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Introduire une longueur de texte plus grande

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61177 [Canal %1:] Bloc %2 : longueur polaire du texte > 360 degrés

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le cycle de gravure, la longueur polaire du texte ne doit pas excéder 360 degrés.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Entrer une longueur de texte plus petite.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61178 [Canal %1:] Bloc %2 : Codepage inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La page de code indiquée n'est pas supportée par le cycle.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser la page de code 1252.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61179 [Canal %1:] Bloc %2 : caractère inexistant, N°: %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = Numéro de caractère

Description: Il est impossible de fraiser le caractère indiqué dans le texte à graver.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Entrer un autre caractère.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61180 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de nom affecté au bloc de données de pivotement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Bien qu'il y ait plusieurs blocs de données d'orientation, aucun nom univoque n'a été attribué. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Remède: Attribuer un nom univoque au bloc de données de pivotement ($TC_CARR34[n]) si le paramètre machine 18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER est supérieur à 1.

61181 [Canal %1:] Bloc %2 : La version de logiciel du NCK est insuffisante pour la fonction Pivotement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Avec la version logicielle NCK actuelle, la fonction d'orientation n'est pas autorisée. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Remède: Actualiser le logiciel du NCK pour l'amener au niveau minimum NCK 75.00.

61182 [Canal %1:] Bloc %2: Nom du bloc de données de pivotement inconnu: %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nom déclaré du bloc de données d'orientation est inconnu. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE800.

Remède: Vérifier le nom du bloc de données de pivotement $TC_CARR34[n].

61183 [Canal %1:] Bloc %2 : Pivotement CYCLE800 : Paramètre pour mode de dégagement en dehors de la plage de valeurs : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La valeur du paramètre pour le mode de dégagement (_FR) est située en dehors de la zone valide. L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Remède: Pivotement CYCLE800: Vérifier le paramètre de transfert _FR. Plage de valeurs de 0 à 8.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61184 [Canal %1:] Bloc %2: pas de solution avec les valeurs angulaires introduites

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La surface définie par les angles introduits ne peut pas être usinée avec la machine. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Remède: -Vérifier l'angle entré pour le pivotement du plan d'usinage : % 4.
-Le codage du paramètre _MODE est erroné, par ex. rotation axe par axe YXY.

61185 [Canal %1:] Bloc %2: Plages angulaires des axes rotatifs invalides dans le bloc de données de pivotement : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La plage angulaire des axes rotatifs est invalide. L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.
Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800.
Paramètres $TC_CARR30[n] à $TC_CARR33[n], n étant le numéro du bloc de données de pivotement
Exemple : Axe rotatif modulo 360 degrés : -> $TC_CARR30[n]=0 $TC_CARR32[n]=360

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61186 [Canal %1:] Bloc %2: Vecteurs d'axe rotatif invalides --> Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pas d'entrée pour le vecteur d'axe rotatif V1 ou V2 ou entrée erronée. L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Remède: Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800.
Vérifier le vecteur d'axe rotatif V1 : $TC_CARR7[n], $TC_CARR8[n], $TC_CARR9[n].
Vérifier le vecteur d'axe rotatif V2 : $TC_CARR10[n], $TC_CARR11[n], $TC_CARR12[n].
n est le numéro du bloc de données de pivotement

61187 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800 --> Code erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme a été déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Code erreur : voir les remarques actuelles sur la version logicielle des cycles siemensd.txt

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61188 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de nom d'axe convenu pour l'axe rotatif 1 -> Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucun nom d'axe n'a été indiqué pour l'axe rotatif 1. L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800.
Pour le nom de l'axe rotatif 1, voir paramètre $TC_CARR35[n, n étant le numéro du bloc de données de pivotement.

61189 [Canal %1:] Bloc %2: Pivotement direct : Positions d'axe rotatif non admises : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pivotement direct : Vérifier les valeurs entrées pour les axes rotatifs. L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE800.

Remède: Pivotement direct : Vérifier les valeurs entrées pour les axes rotatifs ou la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800.
Vérifier la plage angulaire des axes rotatifs dans le bloc de données de pivotement :
Axe rotatif 1 : $TC_CARR30[n], $TC_CARR32[n]
Axe rotatif 2 : $TC_CARR31[n], $TC_CARR33[n]

61190 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de dégagement possible avant le pivotement -> code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour la cause de l'erreur, voir le code d'erreur. L'alarme a été déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Remède: Vérifier la mise en service du cycle de pivotement CYCLE800. Paramètre $TC_CARR37[n] 7ème et 8ème décimale
n étant le numéro du bloc de données de pivotement
Code d'erreur :
A: Le dégagement en Z n'est pas configuré
B: Le dégagement en Z du plan XY n'est pas configuré
C: Le dégagement maximum dans la direction de l'outil n'est pas configuré
D: Le dégagement incrémental dans la direction de l'outil n'est pas configuré
E: Dégagement dans direction d'outil : la fonction CALCPOSI de la CN signale une erreur
F: Dégagement dans direction d'outil : il n'existe pas d'axe d'outil
G: Dégagement maximum dans direction d'outil : course de dégagement négative
H: Dégagement incrémental dans direction d'outil : course de dégagement négative
I: Dégagement impossible

61191 [Canal %1:] Bloc %2: La transformation multiaxes n'est pas configurée. Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour la cause de l'erreur, voir le code d'erreur. L'alarme a été déclenchée par les cycles suivants : CYCLE800, CYCLE832.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Code d'erreur :
Numéro ou nom du paramètre de la transformation multiaxes

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61192 [Canal %1:] Bloc %2: D'autres transformations multiaxes ne sont pas configurées. Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour la cause de l'erreur, voir le code d'erreur. L'alarme a été déclenchée par les cycles suivants : CYCLE800, CYCLE832.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Code d'erreur :
Numéro ou nom du paramètre de la transformation multiaxes

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61193 [Canal %1:] Bloc %2: L'option Compresseur n'est pas installée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme a été déclenchée par le cycle suivant : CYCLE832.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61194 [Canal %1:] Bloc %2: L'option Interpolation de type spline n'est pas installée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme a été déclenchée par le cycle suivant : CYCLE832.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61196 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de pivotement dans JOG --> Transformation multiaxes et TCARR activés simultanément

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Transformation multiaxes (TRAORI) et Toolcarrier (TCARR) sont activés en même temps.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant: CYCLE800.

Remède: Désactivation de la transformation multiaxes avec TRAFOOF
ou désactivation de Toolcarrier (TCARR) avec CYCLE800()

61197 [Canal %1:] Bloc %2: Pivotement de plan non autorisé --> code d'erreur %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE800.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Code d'erreur

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61198 [Canal %1:] Bloc %2: Pivotement avec chaîne cinématique --> code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE800.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: --
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61199 [Canal %1:] Bloc %2 : Pivotement de l'outil non autorisé -> code d'erreur / %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Pour la cause de l'erreur, voir le code d'erreur. L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Code d'erreur :
A : Inclinaison de l'outil et changement de bloc de données de pivotement ne sont pas autorisés
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61200 [Canal %1:] Bloc %2: Trop d'éléments dans le bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Le bloc d'usinage contient trop d'éléments.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE76, CYCLE77, E_CALL, E_DR, E_DR_BGF, E_DR_BOR, E_DR_O1, E_DR_PEC, E_DR_REA, E_DR_SIN, E_DR_TAP, E_MI_TR, E_PI_CIR, E_PI_REC, E_PO_CIR, E_PO_REC, E_PS_CIR, E_PS_FRA, E_PS_HIN, E_PS_MRX, E_PS_POL, E_PS_ROW, E_PS_SEQ, E_PS_XYA, E_SL_LON, F_DR, F_DR_PEC, F_DR_REA, F_DR_SIN, F_DR_TAP, F_MI_TR, F_PI_CIR, F_PI_REC, F_PO_CIR, F_PO_REC, F_PS_CIR, F_PS_MRX, F_PS_ROW, F_PS_SEQ, F_SL_LON.
Remède: Vérifier le bloc d'usinage et, le cas échéant, effacer des éléments.

61201 [Canal %1:] Bloc %2: Ordre erroné dans le bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: La séquence des éléments du bloc d'usinage n'est pas valide.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_CP_CE, E_CP_DR, E_MANAGE, F_CP_CE, F_CP_DR, F_MANAGE.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Trier la séquence dans le bloc d'usinage.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61202 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de cycle technologique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Aucun cycle technologique n'a été programmé dans le bloc d'usinage.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_MANAGE, F_MANAGE.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Programmer le bloc technologique.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61203 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de cycle à positions

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucun cycle de positionnement n'a été programmé dans le bloc d'usinage.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_MANAGE, F_MANAGE.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer le bloc de positionnement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61204 [Canal %1:] Bloc %2 : Cycle technologique inconnu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le cycle technologique déclaré dans le bloc d'usinage est inconnu.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_MANAGE, F_MANAGE.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer le bloc technologique et le reprogrammer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61205 [Canal %1:] Bloc %2: Cycle à positions inconnu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le cycle de positionnement déclaré dans le bloc d'usinage est inconnu.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_MANAGE, F_MANAGE.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer le bloc de positionnement et le reprogrammer.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61210 [Canal %1:] Bloc %2: Elément de recherche de bloc pas trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'élément déclaré pour la recherche de bloc n'existe pas.
Alarme déclenchée par les cycles suivants: E_MANAGE, E_PS_CIR, E_PS_MRX, E_PS_POL, E_PS_SEQ, E_PS_XYA, F_MANAGE, F_PS_CIR, F_PS_MRX, F_PS_SEQ

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Répéter la recherche de bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61211 [Canal %1:] Bloc %2: Référence absolue manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une indication a été faite en incrémental, mais la référence absolue n'est pas connue.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_MI_CON, E_MI_PL, E_PI_CIR, E_PI_REC, E_PO_CIR, E_PO_REC, E_PS_CIR, E_PS_HIN, E_PS_MRX, E_PS_POL, E_PS_SEQ, E_PS_XYA, E_SL_CIR, E_SL_LON, F_PS_CIR, F_PS_MRX, F_PS_SEQ.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer une position absolue avant de donner des indications en incrémental.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61212 [Canal %1:] Bloc %2 : Type d'outil erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le type d'outil ne correspond pas au type d'usinage.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64, CYCLE92, CYCLE951, CYCLE952, E_DR, E_DR_O1, E_DR_PEC, E_DR_SIN, E_MI_TXT, F_DR, F_DR_PEC, F_DR_SIN, F_DRILL, F_DRILLC, F_DRILLD, F_DRM_DR, F_DRM_PE, F_DRM_SI, F_GROOV, F_MI_TXT, F_MT_LEN, F_PARTOF, F_ROU_Z, F_ROUGH, F_SP_EF, F_TAP, F_TR_CON, F_UCUT_T

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner un autre type d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61213 [Canal %1:] Bloc %2 : Rayon cercle trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le rayon de cercle qui a été programmé est trop petit.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE77, E_CR_HEL, E_PI_CIR, E_PO_CIR, E_PO_REC, F_PI_CIR, F_PO_CIR, F_PO_REC.

Remède: Corriger le rayon de cercle, le centre ou le point final.

61214 [Canal %1:] Bloc %2 : Aucun pas programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucun pas de vis/d'hélice n'a été introduit.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_CR_HEL, E_PO_CIR, E_PO_REC, F_PO_CIR, F_PO_REC.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer le pas de vis.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61215 [Canal %1:] Bloc %2: Cote brute mal programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Vérifier la dimension du tourillon brut. Le tourillon brut doit être plus grand que le tourillon usiné.
L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE76, CYCLE77, E_PI_CIR, E_PI_REC, E_PO_CIR, E_PO_REC, F_PI_CIR, F_PI_REC, F_PO_CIR, F_PO_REC

Remède: Vérifier les paramètres _AP1 et _AP2

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61216 [Canal %1:] Bloc %2: Avance/dent uniquement possible avec outils de fraisage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'avance par dent n'est possible qu'avec des outils de fraisage.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_TFS, F_TFS.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner alternativement un autre type d'avance.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61217 [Canal %1:] Bloc %2: Vitesse de coupe programmée pour rayon d'outil 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour pouvoir travailler avec la vitesse de coupe, le rayon d'outil doit être indiqué.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_DR_SIN, E_DR_TAP, E_TFS, F_DR_SIN, F_DR_TAP, F_DRILLC, F_DRM_TA, F_TAP, F_TFS

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Introduire une valeur pour la vitesse de coupe.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61218 [Canal %1:] Bloc %2: Avance/dent programmée, mais nombre de dents est nul

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Si l'avance par dent est sélectionnée, le nombre de dents doit être déclaré.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_TFS, E_DR_BGF, F_TFS.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Introduire le nombre de dents de l'outil de fraisage dans le menu "liste d'outils".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61219 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon d'outil trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le rayon de l'outil est trop grand pour l'usinage.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner l'outil approprié.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61220 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon d'outil trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le rayon de l'outil est trop petit pour l'usinage.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE78
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Sélectionner l'outil approprié.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61221 [Canal %1:] Bloc %2: Pas d'outil actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Aucun outil n'est actif.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Sélectionner l'outil approprié.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61222 [Canal %1:] Bloc %2: Profondeur de passe dans le plan supérieure au diamètre de l'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: La profondeur de passe dans le plan ne doit pas dépasser le diamètre de l'outil.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE79, E_MI_PL, E_PO_CIR, E_PO_REC, F_PO_CIR, F_PO_REC
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Réduire la profondeur de passe dans le plan.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61223 [Canal %1:] Bloc %2: Distance d'accostage trop petite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Une distance d'accostage inférieure à zéro n'est pas autorisée.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_MI_CON, F_MI_CON.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Introduire une valeur plus grande pour la distance d'accostage.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61224 [Canal %1:] Bloc %2: Distance de retrait trop petite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Une distance de retrait inférieure à zéro n'est pas autorisée.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_MI_CON, F_MI_CON.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Introduire une valeur plus grande pour la distance de retrait.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61225 [Canal %1:] Bloc %2: enregistrement de pivotement inconnu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Tentative d'accès à un bloc de données d'orientation non défini.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_TCARR, F_TCARR

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner un autre bloc de données d'orientation ou définir un nouveau bloc de données d'orientation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61226 [Canal %1:] Bloc %2: tête orientable ne peut être remplacée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le paramètre "Changement du bloc de données d'orientation" est positionné sur "non". On a essayé malgré tout de remplacer la tête orientable.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_TCARR, F_TCARR

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Positionner le paramètre "Changement du bloc de données d'orientation", dans le masque de mise en service "Axes circulaires", sur "automatique" ou "manuel".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61230 [Canal %1:] Bloc %2: Diamètre du palpeur d'outil trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le palpeur d'outil n'est pas calibré correctement.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_MT_CAL, E_MT_RAD, E_MT_LEN

Remède: 840D :
Dans le bloc de données GUD7, vérifier les variables suivantes : E_MESS_MT_DR[n] ou E_MESS_MT_DL[n] pour le palpeur n+1
840D sl :
Vérifier les paramètres machine suivants : PM 51778 $MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_LENGTH[n] ou PM 51780 $MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD[n] pour le palpeur n+1

61231 [Canal %1:] Bloc %2: Le programme ShopMill %4 n'est pas exécutable, car pas testé par ShopMill

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = nom du programme

Description: Avant de pouvoir être exécuté, un programme ShopMill doit être testé par ShopMill.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : E_HEAD.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le programme doit tout d'abord faire l'objet d'une simulation dans ShopMill ou être chargé dans le mode de fonctionnement "Machine auto" de ShopMill.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61232 [Canal %1:] Bloc %2: mise en place d'outil de magasin impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans une tête orientable où les outils ne peuvent être chargés que manuellement, seuls des outils manuels devront être utilisés.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_TD, E_TFS, F_TFS

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Charger l'outil manuel dans la tête orientable ou positionner le paramètre "Changement d'outil" sur "automatique" dans le masque de mise en service "Axes circulaires".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61233 [Canal %1:] Bloc %2: oblique du filetage mal définie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de bloc, étiquette

Description: L'angle d'inclinaison du filetage a été introduit avec une valeur trop grande ou trop petite.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_TR_CON, F_TR_CON

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la géométrie du filetage

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61234 [Canal %1:] Bloc %2 : Le sous-programme ShopMill %4 n'est pas exécutable, car pas testé par ShopMill.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = Nom du sous-programme

Description: Avant de pouvoir être exécuté, un sous-programme ShopMill doit être testé par ShopMill.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : E_HEAD.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le sous-programme doit tout d'abord faire l'objet d'une simulation dans ShopMill ou être chargé dans le mode de fonctionnement "Machine auto" de ShopMill.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61235 [Canal %1:] Bloc %2 : Le programme ShopTurn %4 n'est pas exécutable car pas testé par ShopTurn.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = nom du programme

Description: Avant de pouvoir être exécuté, un programme ShopTurn doit être testé par ShopTurn.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : F_HEAD

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le programme doit d'abord être simulé dans ShopTurn ou être chargé dans le mode de fonctionnement "Machine Auto" de ShopTurn.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61236 [Canal %1:] Bloc %2 : Le sous-programme ShopTurn %4 n'est pas exécutable car pas testé par ShopTurn.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = Nom du sous-programme

Description: Avant de pouvoir être exécuté, un sous-programme ShopTurn doit être testé par ShopTurn.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : F_HEAD

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le sous-programme doit d'abord être simulé dans ShopTurn ou être chargé dans le mode de fonctionnement "Machine Auto" de ShopTurn.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61237 [Canal %1:] Bloc %2 : direction de retrait inconnue. Effectuer retrait manuel de l'outil.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'outil se trouve dans la zone de retrait et la direction dans laquelle il peut être dégagé n'est pas connue.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : F_SP_RP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Dégager manuellement l'outil de la zone de retrait définie dans l'en-tête du programme et redémarrer le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61238 [Canal %1:] Bloc %2 : sens d'usinage inconnu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La direction dans laquelle le prochain usinage devra être exécuté n'est pas connue.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : F_SP_RP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: S'adresser au service d'assistance de Siemens compétent.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61239 [Canal %1:] Bloc %2 : le point de changement d'outil est situé dans la zone de retrait.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le point de changement d'outil doit être suffisamment éloigné de la zone de retrait, de sorte qu'aucun outil ne puisse entrer dans la zone de retrait lors d'un mouvement de la tourelle revolver.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : F_SP_RP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Déclarer un autre point de changement d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61240 [Canal %1:] Bloc %2 : type d'avance eroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le type d'avance n'est pas possible pour cet usinage.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : F_DRM_DR, F_DRM_PE, F_DRM_RE, F_DRM_SI, F_GROOV, F_MIM_TR, F_ROUGH, F_SP_EF, F_UCUT_T, CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le type d'avance.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61241 [Canal %1:] Bloc %2 : pas de plan de retait défini pour ce sens d'usinage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Un plan de retrait n'a pas été défini pour le sens d'usinage qui a été sélectionné.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : F_SP_RP, F_SP_RPT

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir les plans de retrait qui manquent.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61242 [Canal %1:] Bloc%2 : sens d'usinage erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: On a indiqué une mauvaise direction d'usinage.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : F_DR, F_DR_PEC, F_DR_REA, F_DR_SIN, F_DR_TAP, F_DRILL, F_DRILLC, F_DRILLD, F_DRM_DR, F_DRM_PE, F_DRM_RE, F_DRM_SI, F_DRM_TA, F_MI_CON, F_MI_EDG, F_MI_TR, F_MI_TXT, F_MIM_TR, F_PI_CIR, F_PI_REC, F_PO_CIR, F_PO_REC, F_SL_CIR, F_SL_LON, F_TAP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le sens d'usinage programmé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61243 [Canal %1:] Bloc %2 : corriger point changement outil, pointe outil dans plage retrait !

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le point de changement d'outil doit être suffisamment éloigné de la zone de retrait de sorte qu'aucun outil ne puisse entrer dans la zone de retrait lors d'un mouvement de la tourelle revolver.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : F_SP_RP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Déclarer un autre point de changement d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61244 [Canal %1:] Bloc %2 : changement du pas de vis entraîne filet indéfini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Telle qu'elle a été introduite, la modification du pas de vis entraîne une inversion de sens du filetage.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE99

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la modification du pas et la géométrie du filetage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61245 [Canal %1:] Bloc %2 : le plan usinage ne correspond pas au plan d'usinage modal

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le plan d'usinage ne coïncide pas avec le plan modal d'usinage.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le plan d'usinage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61246 [Canal %1:] Bloc %2 : distance de sécurité trop petite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La distance de sécurité est trop faible pour l'usinage.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE79

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Agrandir la distance de sécurité.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61247 [Canal %1:] Bloc %2 : rayon pièce brute trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le rayon brut est trop petit pour l'usinage.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE79

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Agrandir le rayon de la pièce brute.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61248 [Canal %1:] Bloc %2 : avance trop petite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La profondeur de passe est trop petite pour l'usinage.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE79

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Agrandir la valeur de pénétration.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61249 [Canal %1:] Bloc %2 : nombre d'arêtes trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le nombre d'arêtes est trop petit.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE79

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Agrandir le nombre d'arêtes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61250 [Canal %1:] Bloc %2 : ouverture clé / pan trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La cote sur plats / longueur d'arête est trop petite.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE79

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Agrandir l'ouverture de clé / longueur d'arête.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61251 [Canal %1:] Bloc %2 : ouverture clé / pan trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La cote sur plats / longueur d'arête est trop grande.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE79

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire l'ouverture de clé / longueur d'arête.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61252 [Canal %1:] Bloc %2 : chanfrein/rayon trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le chanfrein / rayon est trop grand.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE79

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Réduire le chanfrein / rayon.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61253 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de surépaisseur de finition programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucune surépaisseur de finition n'a été introduite.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : E_PO_CIR, E_PO_REC, E_SL_CIR, E_SL_LON, F_PO_CIR, F_PO_REC, F_SL_CIR, F_SL_LON

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la surépaisseur de finition.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61254 [Canal %1:] Bloc %2: erreur lors de l'accostage de butée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Erreur lors de l'accostage de la butée.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : F_SUB_SP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquer l'autre position Z1 lors de la saisie de la contre-broche.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61255 [Canal %1:] Bloc %2: erreur lors tronçonnage: bris d'outil ?

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le tronçonnage n'a pas pu être effectué complètement. Il peut y avoir eu bris d'outil.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : F_PARTOF, F_SUB_SP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61256 [Canal %1:] Bloc %2: miroir non autorisé au lancement programme. Désélectionner DO.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La fonction miroir n'est pas autorisée au lancement du programme.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_HEAD

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désélectionner le décalage d'origine !

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61257 [Canal %1:] Bloc %2 : La mise en service de la contre-broche est incomplète

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La mise en service de la contre-broche est incomplète.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : F_SUB_SP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les paramètres machine d'affichage 9803, 9851, 9852, 9853 et 9854.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61258 [Canal %1:] Bloc %2 : Renseigner les paramètres pour mandrin de contre-broche dans l'image de la broche

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les paramètres pour le mandrin de contre-broche ne sont pas renseignés dans l'image miroir.
Alarme declenchée par le cycle suivant : F_SUB_SP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Entrer les paramètres "ZL1", "ZL2" et "ZL3" dans le masque "Outils Décalages d'origine" > "Broches".

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61259 [Canal %1:] Bloc %2 : le programme contient de nouveaux pas d'usinage de ShopMill %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = Version ShopMill

Description: Le programme a été créé avec une version ShopMill plus récente que la version en place.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer l'opération d'usinage et, le cas échéant, programmer l'usinage différemment.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61260 [Canal %1:] Bloc %2 : le programme contient de nouveaux pas d'usinage de ShopTurn %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
%4 = Version ShopTurn

Description: Le programme a été créé avec une version ShopMill plus récente que la version en place.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer l'opération d'usinage et, le cas échéant, programmer l'usinage différemment.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61261 [Canal %1:] Bloc %2 : décalage central

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le désaxage dans le cas d'un perçage centré est supérieur à la valeur admise.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : F_DRILL, F_DRILLD

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Entrer un désaxage plus faible (voir paramètre machine d'affichage 9862)..

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61262 [Canal %1:] Bloc %2 : pas de vis impossible avec outil sélectionné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le pas du taraud ne coïncide pas avec le pas de vis programmé.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : F_DR_TAP, F_DRM_TA, F_TAP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser un taraud avec un pas correspondant à la valeur programmée.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61263 [Canal %1:] Bloc %2: blocs de progr. ShopMill concaténés dans sous-prog. sur modèle Pos. non admis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Si un sous-programme est appelé depuis un modèle de positions, ce sous-programme ne doit pas contenir lui-même un modèle de positions.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : E_MANAGE

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer l'usinage différemment.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61264 [Canal %1:] Bloc %2: blocs de progr. ShopTurn concaténés dans sous-prog. sur modèle Pos. non admis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Si un sous-programme est appelé depuis un modèle de positions, ce sous-programme ne doit pas contenir lui-même un modèle de positions.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : F_MANAGE

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer l'usinage différemment.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61265 [Canal %1:] Bloc %2: trop de limitations, utiliser le cycle de poche rectangulaire

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: En surfaçage, il n'est possible de limiter que 3 faces au maximum.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE61

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser le cycle de poche

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61266 [Canal %1:] Bloc %2: sens d'usinage non admis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les limitations et le sens d'usinage ne concordent pas pour le surfaçage.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE61

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Choisir un autre sens d'usinage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61267 [Canal %1:] Bloc %2: Profondeur de passe dans le plan trop grande, il reste de la matière en coins

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En surfaçage, la profondeur de passe dans le plan ne doit pas dépasser 85%.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE61

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Choisir une profondeur de passe dans le plan plus petite pour éviter un reste de matière.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61268 [Canal %1:] Bloc %2 : sens d'usinage illicite, il reste de la matière.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En fraisage plan, le sens d'usinage est incompatible avec les limites sélectionnées.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE61

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Le sens d'usinage doit être choisi pour être compatible avec les limites.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61269 [Canal %1:] Bloc %2: diamètre extérieur de l'outil trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'outil est mal défini.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE61

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'angle et le diamètre de l'outil utilisé.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61270 [Canal %1:] Bloc %2: largeur du chanfrein trop petite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La largeur de chanfrein est choisie trop petite.
L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : E_SP_CHA, F_SP_CHA

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Augmenter la largeur du chanfrein.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61271 [Canal %1:] Bloc %2: largeur chanfrein > rayon de l'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La largeur du chanfrein est supérieure au rayon de l'outil.
L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : E_SP_CHA, F_SP_CHA

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser un outil plus grand.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61272 [Canal %1:] Bloc %2: profondeur de pénétration trop petite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La profondeur de pénétration est trop petite pour chanfreiner.
L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : E_SP_CHA, F_SP_CHA

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Augmenter la profondeur de pénétration.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61273 [Canal %1:] Bloc %2: profondeur de pénétration trop grande

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La profondeur de pénétration est trop grande pour chanfreiner.
L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : E_SP_CHA, F_SP_CHA

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Diminuer la profondeur de pénétration.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61274 [Canal %1:] Bloc %2: angle d'outil pas valable

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'angle de l'outil est incorrect.
L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : E_SP_CHA, F_SP_CHA

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'angle d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61275 [Canal %1:] Bloc %2: point de destination derrière fin de course logiciel !

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Par suite du pivotement, le point de destination est au-delà des fins de course logiciels.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : E_SP_RP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Choisissez un autre plan de retrait ou accostez un point intermédiaire favorable.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61276 [Canal %1:] Bloc %2: en présence de goulots d'étranglement, le diamètre maximal de l'outil est requis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour les limitations, il faut le diamètre extérieur de l'outil.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE61

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Indiquez le diamètre extérieur de l'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61277 [Canal %1:] Bloc %2: diamètre de l'outil supérieur à la largeur du goulot d'étranglement

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le diamètre de l'outil est plus grand que la limitation.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE61

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utilisez un outil plus petit

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61278 [Canal %1:] Bloc %2: si angle outil supérieur à 90°, les deux diamètres de l'outil doivent être égaux

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Pour les angles d'outils supérieurs à 90°, les deux diamètres d'outil doivent être identiques.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE61

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corrigez l'angle d'outil ou les diamètres d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61279 [Canal %1:] Bloc %2: si angle outil est égal à 90°, les deux diamètres de l'outil doivent être égaux

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Pour des angles d'outils de 90°, les deux diamètres d'outil doivent être identiques
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE61

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corrigez l'angle d'outil ou les diamètres d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61280 [Canal %1:] Bloc %2: fonction miroir manque dans DO %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Si le programme commence par l'usinage avec contre-broche, le décalage d'origine doit être sélectionné avec fonction miroir.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_SUB_SP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Pour le décalage d'origine utilisé, sélectionner la fonction miroir.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61281 [Canal %1:] Bloc %2 : le pt de départ de l'usinage se situe au-delà des plans de retrait

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le point de départ d'usinage se situe en dehors des plans de retrait.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_SP_RP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter les plans de retrait.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61282 [Canal %1:] Bloc %2 : le pt de fin de l'usinage se situe au-delà des plans de retrait

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le point final d'usinage se situe en dehors des plans de retrait.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_SP_RP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter les plans de retrait.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61283 [Canal %1:] Bloc %2 : accostage direct impossible, car changement d'outil nécessaire

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La recherche de bloc doit être suivie de la mise en position par accostage direct, mais auparavant un changement d'outil est nécessaire.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_TFS

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Effectuer d'abord manuellement le changement d'outil, puis redémarrer la recherche de bloc.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61284 [Canal %1:] Bloc %2 : accostage du pt de départ impossible sans collision. Prépositionner manuellement l'outil.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le point de départ ne peut pas être accosté sans collision.
L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : F_DRILL, F_DRILLC, F_DRILLD, F_DRM_DR, F_DRM_PE, F_DRM_RE, F_DRM_SI, F_DRM_TA, F_GROOV, F_MIM_TR, F_PARTOF, F_SP_EF, F_TAP, F_TR_CON, F_UCUT_T

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Prépositionner l'outil manuellement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61285 [Canal %1:] Bloc %2: Position de stationnement en-dessous du plan de retrait XRA

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La position de stationnement se trouve en dessous du plan de retrait XRA.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_SP_RP

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Placer la position de stationnement au-dessus du plan de retrait XRA.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61286 [Canal %1:] Bloc %2: Traitement impossible, vérifier l'angle d'outil !

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'usinage n'est pas possible avec l'outil indiqué.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_UCUT_T

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser un outil approprié

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61287 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de broche maître active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucune broche maître n'est active.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63, CYCLE64, F_TFS

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Activer une broche maître (paramètre machine 20090).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61288 [Canal %1:] Bloc %2: broche principale non configurée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_SP_INI

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Renseigner le numéro d'axe de canal de la broche principale dans le PM52206 $MCS_AXIS_USAGE

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61289 [Canal %1:] Bloc %2: contre-broche non configurée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_SP_INI

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Renseigner le numéro d'axe de canal de la contre-broche dans le PM52206 $MCS_AXIS_USAGE

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61290 [Canal %1:] Bloc %2: broche d'outil non configurée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_SP_INI

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Renseigner le numéro d'axe de canal de la broche d'outil dans le PM52206 $MCS_AXIS_USAGE

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61291 [Canal %1:] Bloc %2: axe linéaire de la contre-broche non configuré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_SP_INI

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Renseigner le numéro d'axe de canal de l'axe linéaire de la contre-broche dans le PM52206 $MCS_AXIS_USAGE

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61292 [Canal %1:] Bloc %2: axe B non configuré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_SP_INI

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Renseigner le numéro d'axe de canal de l'axe B dans le PM52206 $MCS_AXIS_USAGE

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61293 [Canal %1:] Bloc %2: outil %4 n'a pas de sens de rotation de broche

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : E_TFS, F_TFS

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner le sens de rotation de la broche dans la liste d'outils

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61300 [Canal %1:] Bloc %2 : Palpeur défectueux

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description:

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61301 [Canal %1:] Bloc %2 : Le palpeur ne déclenche pas

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La course de mesure a été parcourue intégralement sans générer de signal de commutation à l'entrée de mesure.
L'alarme peut être déclenchée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: -Vérifier l'entrée de mesure
-Vérifier la course de mesure
-Palpeur défaillant

61302 [Canal %1:] Bloc %2 : Collision du palpeur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le palpeur est entré en collision avec un obstacle au cours de son positionnement.
L'alarme peut être déclenchée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: - Vérifier le diamètre du tourillon (éventuellement trop petit)
- Vérifier la course de mesure (éventuellement trop grande)

61303 [Canal %1:] Bloc %2: Zone de fiabilité dépassée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le résultat de la mesure diffère considérablement de la valeur déclarée.
L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: - Vérifier la consigne et le paramètre _TSA

61304 [Canal %1:] Bloc %2: Dépassement écart supérieur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description:

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61305 [Canal %1:] Bloc %2: Dépassement écart inférieur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description:

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61306 [Canal %1:] Bloc %2: Différence dimensionnelle admissible dépassée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Alarme générée par les cycles suivants : CYCLE971, CYCLE972, CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE982, CYCLE994.

Remède: - Vérifier la consigne et le paramètre _TDIF

61307 [Canal %1:] Bloc %2: Variante de mesure erronée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: - Le paramètre _MVAR a une valeur qui n'est pas admise.

61308 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la course de mesure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Une course est générée pour la mesure. Sa grandeur est prescrite par le paramètre _FA (840D) ou le paramètre DFA (840D sl) qui décrivent la distance maximale du chemin à parcourir avant et après la position de commutation attendue (arête de la pièce) et qui doivent avoir une valeur supérieure à 0.
840D :
- Vérifier le paramètre _FA

840D sl :
- Vérifier le paramètre DFA

61309 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le type de palpeur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Type de palpeur : Palpeur 3D non actif.
Cette alarme est générée par tous les cycles à l'exception de CYCLE972 et CYCLE982.

Remède: Le palpeur doit figurer dans la gestion d'outils avec le type "Palpeur 3D".
Le type d'outil entré pour le palpeur de pièce dans la mémoire TO est illicite.
CYCLE971 : Le type de palpeur d'outil entré dans _TP[x,8] est illicite ; dans le cas du type d'outil "Meule", vérifier le plan de travail admis G17...G19.

61310 [Canal %1:] Bloc %2: Facteur d'échelle est actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Facteur d'échelle = homothétie est actif.
L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Désactiver le facteur d'échelle actif dans le programme. Avec un facteur d'échelle actif, aucune mesure n'est possible.

61311 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de numéro D actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucun correcteur d'outil n'a été sélectionné pour le palpeur (mesure de pièce) ou pour l'outil actif (mesure d'outil).
L'alarme peut être déclenchée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Sélectionner le numéro d'arête tranchante D de l'outil.

61312 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro du cycle de mesure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure

Remède: Le cycle de mesure appelé n'est pas autorisé.

61313 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro du cycle de mesure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Vérifier le paramètre _PRNUM en relation avec les champs de données ou les paramètres machine suivants.
840D :
- Configurer le champ de données _WP[], _TP[] ou _TPW[] pour d'autres palpeurs d'outil ou de pièce et adapter _CVAL[0]/_CVAL[1] en conséquence.

840D sl :
-Vérifier les paramètres machine suivants : PM 51600 $MNS_MEA_CAL_WP_NUM, PM 51602 $MNS_MEA_CAL_TP_NUM et PM 51603 $MNS_MEA_CAL_TPW_NUM

61314 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le type d'outil sélectionné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par : CYCLE971, CYCLE972, CYCLE982

Remède: Type d'outil illicite pour calibrage mesure d'outil/palpeur d'outil

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61315 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la position du tranchant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par : CYCLE972, CYCLE973, CYCLE974, CYCLE982, CYCLE994.

Remède: Vérifier la position du tranchant de l'outil (palpeur) dans la mémoire TO.

61316 [Canal %1:] Bloc %2: Centre et rayon indéterminables

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucun cercle ne peut être calculé à partir des points mesurés, tous les points mesurés se trouvant sur une droite.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE979.

Remède: Modification de programme

61317 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le nombre de points pour le calcul du cercle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Paramétrage erroné; il faut 3 ou 4 points pour calculer le centre. L'alarme est déclenchée par : CYCLE979.

Remède: Modifier le paramétrage du CYCLE116

61318 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le facteur de pondération

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998.

Remède: Vérifier le paramètre (_K)

61319 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le paramètre d'appel du CYCLE114

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Erreur interne Cycles de mesure. L'alarme est déclenchée par : CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998.

Remède: Vérifier le paramètre d'appel du CYCLE114

61320 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: 840D :
- Vérifier le paramètre _TNUM, _TNAME.

840D sl :
- Vérifier le paramètre T.

Si la gestion d'outils est active, le paramètre T est 0 (_TNUM=0) et le paramètre _TNAME n'est pas renseigné ou bien
le nom d'outil indiqué dans la gestion d'outils n'est pas connu.

61321 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro de la mémoire des DO

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: 840D :
- Vérifier le paramètre _KNUM

840D sl :
- Vérifier le numéro entré dans la correction des DO

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61322 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la 4e position du paramètre _KNUM

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'endroit indiqué dans _KNUM renferme des valeurs invalides. Vérifier aussi _MVAR !
L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998, CYCLE114

Remède: Vérifier le paramètre pour la destination de la correction d'outil (_KNUM) ou la variante de mesure (_MVAR).

61323 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la 5e position du paramètre _KNUM

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'endroit indiqué dans _KNUM renferme des valeurs invalides. Vérifier aussi _MVAR !
L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998, CYCLE114

Remède: Vérifier le paramètre pour la destination de la correction d'outil (_KNUM) ou la variante de mesure (_MVAR).

61324 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le 6e chiffre du paramètre _KNUM

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'endroit indiqué dans _KNUM renferme des valeurs invalides. Vérifier aussi _MVAR !
L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994, CYCLE998, CYCLE114

Remède: Vérifier le paramètre pour la destination de la correction d'outil (_KNUM) ou la variante de mesure (_MVAR).

61325 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier l'axe de mesure / de décalage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : tous les cycles de mesure à l'exception de CYCLE979.

Remède: 840D :
Vérifier le paramètre pour l'axe de mesure _MA.

840D sl :
Vérifier le paramètre pour l'axe de mesure (X,Y,Z).

61326 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le sens de la mesure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE973, CYCLE976.

Remède: Le paramètre (_MD) pour le sens de la mesure est renseigné avec une valeur erronée.

61327 [Canal %1:] Bloc %2: Reset du programme nécessaire

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Reset CN nécessaire.
L'alarme est déclenchée par : tous les cycles de mesure sauf CYCLE973, CYCLE976

Remède: Exécuter un Reset CN

61328 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro D

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Le numéro D dans le paramètre _KNUM est 0.
L'alarme peut être déclenchée par tous les cycles de mesure.

Remède: Vérifier le paramètre (_KNUM) pour la destination de la correction d'outil.

61329 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier l'axe rotatif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par : CYCLE998

Remède: Aucun nom n'est affecté au numéro d'axe indiqué dans le paramètre (_RA) pour l'axe rotatif ou bien l'axe n'a pas été configuré comme axe rotatif.
Vérifier le PM 20080 ou le PM 30300.

61330 [Canal %1:] Bloc %2: Rotation du système de coordonnées active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le système de coordonnées tourné, aucune mesure n'est possible. L'alarme est déclenchée par : CYCLE972, CYCLE973, CYCLE974, CYCLE994.

Remède: Vérifier les conditions pour la mesure.

61331 [Canal %1:] Bloc %2: Angle trop grand, modifiez l'axe de mesure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le paramètre (_STA) pour l'angle de départ est trop grand pour l'axe de mesure indiqué. L'alarme est déclenché par : CYCLE998

Remède: Sélectionner un autre axe de mesure.

61332 [Canal %1:] Bloc %2: Modifiez la position de la pointe de l'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La pointe d'outil se trouve en dessous de la face supérieure du palpeur (bague de réglage ou cube). L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE971, CYLCE972, CYCLE982, E_MT_CAL, E_MT_LEN, E_MT_RAD.

Remède: Placer l'outil au-dessus de la face supérieure du palpeur.

61333 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro de l'étalon

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par : CYCLE973.

Remède: Le paramètre _CALNUM est trop grand, le ramener à une valeur licite.
840D :
- Augmenter la valeur maximale _CVAL[2] dans GUD6

840D sl :
- Vérifier le paramètre machine suivant : PM 51601 $MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM

61334 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la zone de protection

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenché par : CYCLE977

Remède: Vérifier le paramètre pour la zone de protection
840D : _SZA ou _SZO
840D sl : XS, YS ou ZS

61336 [Canal %1:] Bloc %2: Axes géométriques inexistants

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Aucun axe géométrique n'a été configuré. L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Les paramètres machine sont à modifier dans PM 20060

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61337 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier l'entrée de mesure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description:

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61338 [Canal %1:] Bloc %2: La vitesse de positionnement est nulle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Dans certaines variantes de mesure, par ex. la mesure du tourillon, des courses intermédiaires sont générées en plus des courses de mesure proprement dites et sont parcourues avec une avance bien définie.
Les valeurs de l'avance figurent :
- 840D : dans les paramètres _SPEED[1] et _SPEED[2] dans GUD6.
- 840D sl : dans les données de réglage 55631 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE et 55632 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE.

61339 [Canal %1:] Bloc %2: Facteur de correction vitesse rapide = 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: 840D : Vérifier le paramètre _SPEED[0] dans GUD6.
840D sl : Vérifier la donnée de réglage 55630 $SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT.

61340 [Canal %1:] Bloc %2: Numéro d'alarme erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Erreur interne des cycles de mesure

61341 [Canal %1:] Bloc %2 : palpeur pas étalonné dans le plan actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979

Remède: Calibrer le palpeur avant d'appeler le cycle.

61342 [Canal %1:] Bloc %2 : Mise à niveau du logiciel de la NCU

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: jusqu'à la version 6.2 des cycles de mesure : _SI[1] dans GUD6 n'a pas de valeur ou une valeur < 3
à partir de la version 6.3 des cycles de mesure : effectuer la mise à niveau du logiciel de la NCU.

61343 [Canal %1:] Bloc %2 : Il n'existe pas d'outil portant ce nom

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Vérifier le nom d'outil.

61344 [Canal %1:] Bloc %2: Il y a plusieurs outils actifs

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.
Remède: Retirer l'outil de l'autre broche.

61345 [Canal %1:] Bloc %2 : Numéro D de l'outil de correction, le nombre de chiffres est trop élevé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.
Remède: Réduire le numéro D dans _KNUM, vérifier le logiciel ou le PM avec le numéro D absolu.

61346 [Canal %1:] Bloc %2 : Distance entre point de départ et point de mesure <= 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE961
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: 840D :
- Les paramètres _SETV[0] ou _SETV[1] ne sont pas renseignés ou inférieurs à 0.
840D sl :
- Les paramètres X1 ou Y1 ne sont pas renseignés ou inférieurs à 0.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61347 [Canal %1:] Bloc %2: Angle 1re arête - 2me arête est nul

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE961
Remède: Le paramètre d'incrémentation angulaire (_INCA) est 0.

61348 [Canal %1:] Bloc %2: Angle avec arête de référence est nul

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description:
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède:
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61349 [Canal %1:] Bloc %2: Distance arête sup. palpeur - position de mesure pour mesure rayon d'outil = 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE971
Remède: La distance entre la face supérieure et la face inférieure du palpeur d'outil est 0 ; important pour la mesure de rayon.
840D : Vérifier le paramètre _TP[x,9]
840D sl : Vérifier la donnée de réglage 54634 $SNS_MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH

61350 [Canal %1:] Bloc %2 : L'avance, la vitesse de rotation pour la mesure d'outil avec broche en rotation ne sont pas programmées.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle de mesure suivant : CYCLE971.
L'avance de mesure et/ou la vitesse de rotation de broche ne sont pas renseignées dans la variable GUD _MFS pour la mesure d'outil avec broche en rotation.

Remède: Vérifier le paramètre _MFS[0].

61351 [Canal %1:] Bloc %2: Longueur ou rayon d'outil vaut 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE971.
La longueur ou le rayon de l'outil actif est nul.

Remède: Vérifier la longueur et le rayon de l'outil actif dans la mémoire des données de correction.

61352 [Canal %1:] Bloc %2 : Chemin d'accès au fichier de listage pas permis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE106.
Le chemin indiqué pour le fichier journal est erroné.

Remède: Vérifier le paramètre _PROTNAME[1]

61353 [Canal %1:] Bloc %2 : Chemin d'accès au fichier de listage pas trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE106.
Le répertoire indiqué n'existe pas ou le chemin indiqué est erroné.

Remède: Vérifier le paramètre _PROTNAME[1]

61354 [Canal %1:] Bloc %2 : Fichier pour listage pas trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE106.
Il n'a pas été donné de nom au fichier journal.

Remède: Vérifier le paramètre _PROTNAME[1]

61355 [Canal %1:] Bloc %2 : Type de fichier pour listage, incorrect

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE106.
L'extension du nom donné au fichier journal est erronée.

Remède: Vérifier le paramètre _PROTNAME[1]

61356 [Canal %1:] Bloc %2 : Le fichier pour listage est utilisé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE106.
Le fichier journal est déjà utilisé par un programme CN.

Remède: Vérifier le paramètre _PROTNAME[1]

61357 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de ressources disponibles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE106.
La mémoire CN disponible est insuffisante.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Effacer des fichiers.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61358 [Canal %1:] Bloc %2 : Erreur lors du listage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE106.
Erreur interne.

Remède: Appelez l'assistance téléphonique !

61359 [Canal %1:] Bloc %2 : - Continuer avec RESET

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE106.
Erreur interne.

Remède: Appelez l'assistance téléphonique !

61360 [Canal %1:] Bloc %2 : Instruction de listage pas définie - Continuer avec RESET

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE106.
Le cycle CYCLE106 a été appelé avec un paramètre erroné.

Remède: Vérifier l'appel du CYCLE106, en particulier le paramètre d'appel.

61361 [Canal %1:] Bloc %2 : La variable ne peut pas être listée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE105.
La valeur indiquée dans _PROTVAL[] ne peut pas être reprise dans le journal.

Remède: Vérifier le paramètre _PROTVAL[].

61362 [Canal %1:] Bloc %2 : CYCLE118 : Nombre de valeurs trop grand

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE118.
Le 4ème paramètre pour CYCLE118 est supérieur à 10.

Remède: Diminuer le 4e paramètre (PAR4) du CYCLE118

61363 [Canal %1:] Bloc %2 : nombre max. de lignes de valeurs pour listage dépassée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Dépassement du nombre maximum de lignes de valeurs.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE105.

Remède: Diminuer le nombre de lignes de valeurs.
Vérifier le paramètre _PROTFORM[4].

61364 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la distance entre le point de mesure 1 et le point de mesure 2.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants: CYCLE998.

Remède: Vérifier la profondeur de passe relative (_ID).

61365 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier l'avance pour l'interpolation circulaire

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants: CYCLE979.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: 840D :
- Vérifier le paramètre _RF.

840D sl :
- Vérifier le paramètre FP.

61366 [Canal %1:] Bloc %2 : Le sens de rotation n'a pas été indiqué pour la mesure d'outil avec broche en rotation.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE971.

Remède: 840D :
- Vérifier le paramètre _CM[5] dans GUD6, la valeur admise est 3 (correspond à M3) ou 4 (correspond à M4)

840D sl :
- Vérifier la donnée de réglage 54674 $SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR, la valeur admise est 3 (correspond à M3) ou 4 (correspond à M4)

61367 [Canal %1:] Bloc %2: les paramètres _SETV[0...3] ou _SETV[4...7] sont identiques

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE961.

Remède: Indiquer des positions différentes pour les points correspondants de _SETV[0...7]

61368 [Canal %1:] Bloc %2: droites par paramètre _SETV[0...3] et _SETV[4...7] ne forment aucun pt d'inters.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE961.

Remède: Indiquer des positions différentes pour les points correspondants de _SETV[0...7]

61369 [Canal %1:] Bloc %2 : La position du coin n'est pas définissable sans équivoque, vérifier le paramètre _SETV[0...7].

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE961.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir P1 et P2 ainsi que P3 et P4 de façon à ce que le point d'intersection des deux droites définies par ces points se situe en dehors des segments de droite formés par P1 et P2 d'une part et P3 et P4 d'autre part.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61370 [Canal %1:] Bloc %2 : il n'y a pas d'entrées dans _PROTVAL[0] - _PROTVAL[5]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE105.

Remède: Renseigner _PROTVAL[0...5]

61371 [Canal %1:] Bloc %2: Produit hors largeur de colonne et nombre de colonne dépasse 200 caract./ligne

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE105.

Remède: Réduire la largeur (_PROTFORM[4]) ou le nombre des colonnes (_PROTVAL[2...5]).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61372 [Canal %1:] Bloc %2: variante de mesure sélectionnée nécessite une broche supportant SPOS

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Vérifier la variante de mesure ou l'équipement de la machine.

61373 [Canal %1:] Bloc %2: palpeur unidirectionnel nécessite une broche supportant SPOS

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Vérifier l'équipement de la machine.

61401 [Canal %1:] Bloc %2 : Le palpeur ne déclenche pas, un fin de course logiciel limite la distance à parcourir.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE961, CYCLE971, CYCLE976, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE998

Remède: La position prescrite côté consigne ne peut pas être accostée en raison d'un dépassement du fin de course logiciel.
- Vérifier la consigne.

61402 [Canal %1:] Bloc %2 : Collision du palpeur, limitation de la distance à parcourir par un fin de course logiciel.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants: CYCLE977

Remède: Dans les variantes de mesure Languette/Arbre, la distance à parcourir dans le plan a été limitée par un fin de course logiciel. Le palpeur a déclenché lors du mouvement d'approche exécuté dans l'axe de pénétration.
Vérifier la position programmée par rapport à la position du fin de course logiciel.

61403 [Canal %1:] Bloc %2 : La correction du décalage d'origine n'a pas été exécutée.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Appelez l'assistance téléphonique SIEMENS.

61404 [Canal %1:] Bloc %2 : La correction de l'outil n'a pas été exécutée.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Vérifier les données d'outil concernées.

61405 [Canal %1:] Bloc %2 : L'environnement d'outil n'existe pas.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Corriger le nom de l'environnement d'outil (_TENV) ou déclarer l'environnement d'outil.

61406 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro DL.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: 840D : Vérifier le paramètre _DLNUM.
840D sl : Vérifier le paramètre DL.
Vérifier la correction de la somme ou la correction du réglage.

61407 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la 7e position et le niveau de _KNUM.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Vérifier le paramètre _KNUM.
- Vérifier le numéro de la correction de la somme et le numéro de la correction du réglage.

61408 [Canal %1:] Bloc %2: Les corrections totales sont inexistantes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Régler PM 18080, bit 8=1

61409 [Canal %1:] Bloc %2: Les corrections en réglage sont inexistantes

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: Régler PM 18112, bit 4=1

61410 [Canal %1:] Bloc %2 : Tentative d'accès à un élément d'outil ou à une propriété qui n'existent pas.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: La grandeur à corriger exige une option ou une augmentation de valeurs de PM.

61411 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier la distribution des points de mesure dans le plan.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE997, CYCLE119.

Remède: Vérifier les valeurs de consigne, les valeurs réelles.

61412 [Canal %1:] Bloc %2: Le frame de base du canal est inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE997, CYCLE119.

Remède: Régler PM 28081>0, $P_CHBFRMASK>0

61413 [Canal %1:] Bloc %2: Vérifier la consigne du diamètre de bille, _SETVAL<=0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE997.

Remède: Vérifier la consigne du diamètre de la touche du palpeur.

61414 [Canal %1:] Bloc %2: Distorsion du triangle au-delà de la limite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE997, CYCLE119.

Remède: Vérifier les valeurs de consigne, les valeurs réelles.

61415 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le palpeur / le plan d'usinage.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE971.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Utiliser un palpeur autorisé pour le plan d'usinage :
- 840D : vérifier les variables _TP[x,8] ou _TPW[x,8] dans GUD6,
- 840D sl : vérifier les données de réglage 54633 $SNS_MEA_TP_TYPE ou 54648, $SNS_MEA_TPW_TYPE

ou changer le plan d'usinage.

61416 [Canal %1:] Bloc %2 : adapter la dimension du champ %4 !

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: 840D :
Adapter _CVAL au nombre de champs de données existant pour le palpeur ou l'étalon, en d'autres termes :
- adapter la taille du champ _TP[ ]/_CVAL[0] ! ou
- adapter la taille du champ _WP[ ]/_CVAL[1] ! ou
- adapter la taille du champ _KP[ ]/_CVAL[2] ! ou
- adapter la taille du champ _TWP[ ]/_CVAL[3] !

840D sl :
Vérifier les paramètres machine pour le nombre de champs de données dédiés au palpeur ou à l'étalon, en d'autres termes :
- palpeur de pièce 51600$MNS_MEA_CAL_WP_NUM ou
- étalon 51601$MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM ou
- palpeur d'outil dans SCM 51602$MNS_MEA_CAL_TP_NUM ou
- palpeur d'outil dans SCP 51603$MNS_MEA_CAL_TPW_NUM

61417 [Canal %1:] Bloc %2 : Le palpeur va entrer en collision avec le support de la rainure de référence.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE973

Remède: Se placer sur la position de départ des axes participant à la mesure, position sans risque de collision.

61418 [Canal %1:] Bloc %2 : Le fichier journal est trop petit, vérifier le PM 11420: LEN_PROTOCOL_FILE.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE106

Remède: PM 11420 : Vérifier LEN_PROTOCOL_FILE.

61419 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le calibrage du palpeur L1 en ce qui concerne le centre / la circonférence

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de mesure suivants : CYCLE974, CYCLE994, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE997, CYCLE998

Remède: Le palpeur de pièce doit être étalonné en fonction de son utilisation dans les cycles de mesure.

61420 [Canal %1:] Bloc %2 : vérifier le calibrage du palpeur concernant sa configuration mono-palpeur/multi-palpeur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de mesure suivants : CYCLE974, CYCLE994, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE997, CYCLE998

Remède: Le palpeur de pièce doit être étalonné en fonction de son type et de son utilisation.

61421 [Canal %1:] Bloc %2 : La version du logiciel Cycles de mesure ou NCK est insuffisante ou mal paramétrée -> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE996

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Causes de l'erreur :
1. Code erreur = A -> Le champ du paramètre _OVR[] est trop petit. Vérifier la définition de GUD. DEF CHAN REAL _OVR[72] (jusqu'à MZ06.03.xx.xx =32)

61422 [Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre _MVAR est erroné -> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE996

Remède: Causes du défaut :
1. Code d'erreur = A -> _MVAR = 9x identifiant CYCLE996 Mesure Cinématique
2. Code d'erreur = B -> Paramètre erroné pour normalisation (_MVAR)
3. Code d'erreur = C -> Variante de mesure "calculer seulement" activée, mais axe rotatif 1 ou 2 non mesuré

(voir aussi le paramètre _OVR[40])

61423 [Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre _TNUM n'a pas été convenu ou n'est pas créé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE996

Remède: Causes du défaut :
1. Le paramètre CYCLE996 _TNUM est erroné ou égal à zéro
2. Aucun enregistrement de pivotement n'a été créé -> MD18088 = 0

61424 [Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre _SETVAL pour le diamètre de la sphère de calibrage est erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE996

Remède: Vérifier le paramètre _SETVAL !

61425 [Canal %1:] Bloc %2 : Le paramètre pour axe de mesure Axe rotatif 1 ou 2 est erroné -> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE996

Remède: Causes du défaut :
1. Code d'erreur = A -> Le numéro d'Axe rotatif est erroné (1 ou 2)
2. Code d'erreur = B -> Aucun nom Axe rotatif 1 n'a été convenu
3. Code d'erreur = C -> Le vecteur Axe rotatif 1 est nul
4. Code d'erreur = D -> Aucun nom Axe rotatif 2 n'a été convenu
5. Code d'erreur = E -> Le vecteur Axe rotatif 2 est nul

61426 [Canal %1:] Bloc %2 : La somme des décalages activés est différente de zéro -> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE996

Remède: Causes du défaut :
Contrôle de l'ensemble des décalages activés ($P_ACTFRAME)
1. Code d'erreur = A -> Somme des décalages en translation des axes géométriques <> 0
2. Code d'erreur = B -> Somme des décalages fins des axes géométriques <> 0
3. Code d'erreur = C -> Somme des composantes rotatives des axes géométriques <> 0
4. Code d'erreur = D -> Somme des décalages en translation de l'axe rotatif 1 <> 0
5. Code d'erreur = E -> Somme des décalages en translation de l'axe rotatif 2 <> 0

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61427 [Canal %1:] Bloc %2 : Les données d'outil du palpeur activé sont erronées ou ne sont pas activées -> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE996

Remède: Causes du défaut :
1. Code d'erreur = A -> Le palpeur de la pièce (ou le tranchant d'outil) n'est pas activé
2. Code d'erreur = B -> Longueur L1 du palpeur = 0

61428 [Canal %1:] Bloc %2 : Erreur lors de la création du fichier journal -> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE996

Remède: Causes de l'erreur :
1. Code erreur = A -> Nombre de fichiers journal dans le répertoire actuel > 99
2. Code erreur = B -> Les fichiers journal sont trop longs. Renommer un fichier journal ou le supprimer,
vérifier le PM 11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE !

61429 [Canal %1:] Bloc %2 : L'axe de mesure (axe rotatif 1 ou 2) n'est pas en position de base ou est tourné -> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE996

Remède: Causes du défaut :
1. Code d'erreur = A -> Axe rotatif 1 pas en position de base pour la 1ère mesure
2. Code d'erreur = B -> Axe rotatif 2 pas en position de base pour la 1ère mesure
3. Code d'erreur = C -> Pour la 2e ou 3e mesure, axe rotatif 2 tourné par rapport à 1ère mesure, voir paramètre _OVR[63 à 65]
4. Code d'erreur = D -> Pour la 2e ou 3e mesure, axe rotatif 1 tourné par rapport à 1ère mesure, voir paramètre _OVR[60 à 62]

61430 [Canal %1:] Bloc %2 : Le calcul des vecteurs de la cinématique n'a pas eu lieu -> Code d'erreur : %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: Le défaut peut être déclenché par les cycles de mesure suivants : CYCLE996

Remède: Causes de l'erreur :
1. Code erreur = A -> Absence de plausibilité des points d'entrée PM1, PM2, PM3. La longueur obtenue pour les côtés doit être différente de zéro.
(Attention : le risque de ne pas pouvoir former un triangle existe même si la longueur des côtés est différente de zéro => Vérifier PM1...3 !)
2. Code erreur = B -> L'angle formé en PM1 entre les vecteurs PM1PM2 et PM1PM3 est égal à 0.
Les points ne forment pas de triangle.
3. Code erreur = C -> L'angle formé en PM2 entre les vecteurs PM2PM1 et PM2PM3 est égal à 0.
Les points ne forment pas de triangle.
4. Code erreur = D -> L'angle formé en PM3 entre les vecteurs PM3PM1 et PM3PM2 est égal à 0.
Les points ne forment pas de triangle.
5. Code erreur = E -> Normalisation du point d'appui : Un nom d'axe invalide a été défini pour le calcul.
6. Code erreur = F -> Normalisation du point d'appui : Un plan invalide a été défini pour le calcul.

61440 [Canal %1:] Bloc %2 : Il n'est pas possible de déterminer la position du tranchant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut avoir été déclenchée par le cycle de mesure suivant : CYCLE982

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Il convient d'utiliser comme type d'outil un outil de tournage avec une position de tranchant entre 1 et 8.
Vérifier la position de tranchant qui a été indiquée en se référant à la position de base du porte-outil.

61441 [Canal %1:] Bloc %2 : La position du tranchant ne se situe pas dans le plan d'usinage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut avoir été déclenchée par le cycle de mesure suivant : CYCLE982

Remède: La position du tranchant de l'outil de tournage (plaquette) ne se situe plus dans le plan d'usinage (plan d'interpolation). Un porte-outil orientable peut en être la cause. Corriger la position du porte-outil !

61442 [Canal %1:] Bloc %2 : Le porte-outil n'est pas parallèle aux axes géométriques

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut avoir été déclenchée par le cycle de mesure suivant : CYCLE982

Remède: Du fait d'un défaut de positionnement du porte-outil orientable, les longueurs d'outil L1,2,3 ne sont pas parallèles aux axes géométriques.
Optimiser les axes du porte-outil !

61443 [Canal %1:] Bloc %2 : Incrément angulaire _INCA=0 ou inférieur/supérieur à +/-90° ou à +/-120°

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut avoir été déclenchée par le cycle de mesure suivant : CYCLE979

Remède: Vérifier la valeur dans le paramètre Incrément angulaire _INCA !
Si la mesure à 3 points a été sélectionnée, _INCA ne doit pas être inférieur/supérieur à +/-120° et si la mesure à 4 points a été sélectionnée, _INCA ne doit pas être inférieur/supérieur à +/-90° !
Toujours donner au paramètre Incrément angulaire _INCA une valeur différente de "zéro".

61444 [Canal %1:] Bloc %2 : La vitesse de mesure actuelle n'est pas identique à la vitesse d'étalonnage.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de mesure suivants : CYCLE974, CYCLE994, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE997, CYCLE998
E_MS_CAN, E_MS_HOL, E_MS_POC, E_MS_PIN, E_MS_SPI

Remède: 1. Répéter l'étalonnage sur la base de la vitesse de mesure désirée !
2. Adapter la vitesse de mesure actuelle à la vitesse de l'étalonnage !
Nota : La vitesse d'étalonnage figure dans chaque enregistrement d'étalonnage !

61501 [Canal %1:] Bloc %2 : La simulation est active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : tous les cycles

Remède: Réinitialiser la simulation

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61502 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de correction d'outil activée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : tous les cycles

Remède: Il faut programmer un numéro d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61503 [Canal %1:] Bloc %2 : Correction du tranchant à gauche ou à droite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE410, CYCLE411, CYCLE412, CYCLE413, CYCLE414, CYCLE415, CYCLE416, CYCLE420

Remède: La programmation d'une valeur de correction d'outil est indispensable

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61504 [Canal %1:] Bloc %2 : _KNG incorrect pour le réglage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : fonction de réglage

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61505 [Canal %1:] Bloc %2 : Course de dégagement < 1mm

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE420

Remède: Agrandir la course du dégagement

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61506 [Canal %1:] Bloc %2 : Course d'approche < 1mm

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE420

Remède: Agrandir la course d'approche

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61507 [Canal %1:] Bloc %2 : Distance de sécurité < 1mm

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : fonction de réglage

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61508 [Canal %1:] Bloc %2 : Préréglage incorrect pour la position du flanc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : fonction de réglage

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61509 [Canal %1:] Bloc %2 : Préréglage incorrect pour la position du dresseur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : fonction de réglage

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61510 [Canal %1:] Bloc %2 : Avance de marche d'essai active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE410, CYCLE411, CYCLE413, CYCLE415, CYCLE420

Remède: Désactiver l'avance de marche d'essai

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61511 [Canal %1:] Bloc %2 : Position incorrecte du flanc ou du tranchant d'outil D1/D2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : fonction de réglage

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61512 [Canal %1:] Bloc %2 : Position longitudinale incorrecte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : fonction de réglage

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61513 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur à gauche et meule oblique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : fonction de réglage

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61514 [Canal %1:] Bloc %2 : Il manque le type de la meule

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : fonction de réglage

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61515 [Canal %1:] Bloc %2 : Course de dégagement <= Profondeur de passe de dressage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE416

Remède: Modifier la longueur de la course de dégagement

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61517 [Canal %1:] Bloc %2 : Il manque l'angle de la meule oblique

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE416

Remède: Entrer l'angle sous $TC_TPG8

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61518 [Canal %1:] Bloc %2 : La hauteur du flanc de la meule doit être > rayon de meule

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE432

Remède: Modifier la hauteur de flanc ou le rayon de meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61519 [Canal %1:] Bloc %2 : Le type d'usinage est incorrect

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE63, CYCLE64, CYCLE410, CYCLE411, CYCLE412, CYCLE413, CYCLE415, CYCLE952

Remède: Donner au paramètre B_ART une valeur 1 à 3

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61520 [Canal %1:] Bloc %2 : Les correcteurs additionnels n'ont pas été renseignés

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE413, CYCLE420, CYCLE433

Remède: Régler PM 18094 MM_NUM_CC_TDA_PARAM=10

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61521 [Canal %1:] Bloc %2 : La largeur de meule actuelle est trop importante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE411, CYCLE415

Remède: Réduire la largeur de meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61522 [Canal %1:] Bloc %2 : Chevauchement >= largeur de meule actuelle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE411

Remède: Réduire le chevauchement

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61523 [Canal %1:] Bloc %2 : Il manque le signal zéro de la pince de mesure

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE410, CYCLE411, CYCLE413

Remède: Vérifier le signal de la pince de mesure.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61524 [Canal %1:] Bloc %2 : L'angle oblique est erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE413

Remède: L'angle de plongée oblique doit être >-90° et <90°.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61525 [Canal %1:] Bloc %2 : Type de meule incorrect

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE413

Remède: Modifier le type de meule $TC_TPC1

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61526 [Canal %1:] Bloc %2 : Rayon de pièce = 0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE414

Remède: Entrer un rayon de pièce >0

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61527 [Canal %1:] Bloc %2 : Rayon de meule >= Rayon de pièce

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE414

Remède: Modifier le rayon de la meule ou le rayon de la pièce

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61529 [Canal %1:] Bloc %2 : Cotation programmée en INCH

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE410, CYCLE411, CYCLE412, CYCLE413, CYCLE414, CYCLE415, CYCLE420

Remède: Le PM $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC du système de base ne concorde pas avec l'instruction G programmée (G_Gruppe13).

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61530 [Canal %1:] Bloc %2 : Préréglage incorrect de la position longitudinale

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE420

Remède: Vérification du paramètre Position longitudinale

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61531 [Canal %1:] Bloc %2 : Position longitudinale en Z non saisie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE420

Remède: Agrandir le paramètre pour la course d'approche

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61532 [Canal %1:] Bloc %2 : Valeur incorrecte pour _LAGE

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE414

Remède: Corriger le contenu du paramètre pour _LAGE.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61533 [Canal %1:] Bloc %2 : Ne pas entrer une longueur L1 sous D...

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE416, CYCLE420

Remède: Entrer une longueur L1 dans la correction d'outil D de la meule de rectification.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61540 [Canal %1:] Bloc %2 : Numéro D erroné / Dresseur activé dans champ D

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE401, CYCLE402, CYCLE403, CYCLE443

Remède: Il faut programmer un numéro D < _GC_DNUM

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61541 [Canal %1:] Bloc %2 : Mauvais type de meule saisi

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE432, CYCLE434, CYCLE435, CYCLE436, CYCLE438, CYCLE439, CYCLE444, CYCLE447

Remède: Choisir un type de meule valide dans la gestion des outils

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61542 [Canal %1:] Bloc %2 Un point de référence incorrect a été sélectionné lors du choix du système de coordonnées du dresseur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE435, CYCLE441, CYCLE447

Remède: Il faut programmer un numéro D < _GC_DNUM

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61543 [Canal %1:] Bloc %2 : Un dresseur incorrect a été sélectionné lors du choix du système de coordonnées du dresseur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE402, CYCLE435, CYCLE442, CYCLE447

Remède: Choisir un numéro de dresseur > 0 et < 4

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61544 [Canal %1:] Bloc %2 : Meule usée sur le diamètre

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE438

Remède: Remplacer la meule par une meule neuve ou vérifier les valeurs limites dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61545 [Canal %1:] Bloc %2 : Meule usée en largeur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE438

Remède: Remplacer la meule par une meule neuve ou vérifier les valeurs limites dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61546 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur %4, limite d'usure Longueur 1 atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE438

Remède: Remplacer le dresseur par un neuf ou vérifier les valeurs limites du dresseur

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61547 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur %4, limite d'usure Longueur 2 atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE438

Remède: Remplacer le dresseur par un neuf ou vérifier les valeurs limites du dresseur

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61548 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur %4, limite d'usure Longueur 3 atteinte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE438

Remède: Remplacer le dresseur par un neuf ou vérifier les valeurs limites du dresseur

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61549 [Canal %1:] Bloc %2 : Un type de dresseur incorrect a été sélectionné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE402, CYCLE421, CYCLE422, CYCLE423, CYCLE424

Remède: Vérifier le type de dresseur à la saisie

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61555 [Canal %1:] Bloc %2 : Diamètre de meule ==0, le calcul de la VCM est impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE446

Remède: Vérifier le diamètre

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61556 [Canal %1:] Bloc %2 : Chanfrein et rayon bord gauche de la meule impossibles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE432

Remède: Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61557 [Canal %1:] Bloc %2 : Chanfrein et rayon bord droit de la meule impossibles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE432

Remède: Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61558 [Canal %1:] Bloc %2 : Chanfrein/rayon + hauteur de flanc sont inférieurs à la hauteur du détalonnage sur le bord gauche de la meule

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE432

Remède: Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61559 [Canal %1:] Bloc %2 : Chanfrein/rayon + hauteur de flanc sont inférieurs à la hauteur du détalonnage sur le bord droit de la meule

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE432

Remède: Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61560 [Canal %1:] Bloc %2: prise de passe suivant axe Z trop grande ou meule trop étroite

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE427, CYCLE428

Remède: Réduire le paramètre Course d'approche ou utiliser un autre outil

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61561 [Canal %1:] Bloc %2: avance bord gauche de meule <=0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE432

Remède: Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61562 [Canal %1:] Bloc %2: avance bord droit de meule <=0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE432

Remède: Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61563 [Canal %1:] Bloc %2: avance sur diamètre <=0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE432

Remède: Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61564 [Canal %1:] Bloc %2: avance en plongée <=0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE434, CYCLE444

Remède: Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61565 [Canal %1:] Bloc %2: avance de dressage <=0

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par les cycles de rectification suivants : CYCLE434, CYCLE444

Remède: Vérifier les valeurs dans les paramètres de la meule

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61601 [Canal %1:] Bloc %2 : Diamètre pièce finie trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le diamètre de pièce finie qui a été programmé est trop petit. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE94, CYCLE96.

Remède: Vérifier le paramètre SPD ou DIATH.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61602 [Canal %1:] Bloc %2 : Largeur outil mal définie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'outil à saigner est plus large que la largeur de gorge programmée. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE93.

Remède: Vérifier l'outil ou modifier le programme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61603 [Canal %1:] Bloc %2 : Forme de gorge mal définie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les rayons/chanfreins en fond de gorge sont incompatibles avec la largeur de gorge. Une gorge frontale sur un élément de contour parallèle à l'axe longitudinal n'est pas possible. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE93.

Remède: Vérifier le paramètre VARI.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61604 [Canal %1:] Bloc %2 : Outil actif altère le contour programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Violation du contour dans des zones de détalonnage provoquée par l'angle de dépouille de l'outil employé. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE95.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Utiliser un autre outil ou vérifier le sous-programme de contour.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61605 [Canal %1:] Bloc %2 : Contour mal programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Détection d'un élément de détalonnage non admis. Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE76, CYCLE77, CYCLE95.

Remède: Vérifier le programme de contour.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61606 [Canal %1:] Bloc %2 : Erreur lors préparation du contour

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Une erreur a été trouvée pendant la préparation du contour, cette alarme est toujours en liaison avec une alarme NCK 10930...10934, 15800 ou 15810 Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE95.

Remède: Vérifier le sous-programme de contour.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61607 [Canal %1:] Bloc %2 : Point de départ mal programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Le point de départ atteint avant l'appel du cycle ne se trouve pas à l'extérieur du rectangle décrit par le sous-programme de contour. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE95.

Remède: Vérifier le point de départ avant d'appeler le cycle.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61608 [Canal %1:] Bloc %2 : Position tranchant erronée programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE94, CYCLE96.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: On doit programmer une position de plaquette 1...4 qui convienne à la forme du dégagement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61609 [Canal %1:] Bloc %2 : Forme mal définie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE94, CYCLE96, LONGHOLE, POCKET3, SLOT1.

Remède: Vérifier les paramètres de la forme de dégagement ou vérifier la rainure ou la poche.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61610 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de profondeur de passe programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE76, CYCLE77, CYCLE96.

Remède: Vérifier le paramètre MID.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61611 [Canal %1:] Bloc %2: pas de pt d'intersection trouvé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Il n'a pas pu être calculé d'intersection avec le contour. Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE95.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la programmation du contour ou modifier la profondeur de passe.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61612 [Canal %1:] Bloc %2: retaillage de filetage impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE97, CYCLE98.

Remède: Vérifier les conditions de retaillage du filetage.

61613 [Canal %1:] Bloc %2: position du dégagement mal définie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE94, CYCLE96.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la valeur du paramètre _VARI.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61700 [Canal %1:] Bloc %2: Absence du nom du programme à générer

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier le paramètre PRG

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61701 [Canal %1:] Bloc %2: Absence du contour %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier le paramètre CON
- Vérifier l'appel du contour
- Vérifier que les contours existent bien dans le répertoire des programmes (pièces, sous-programmes ou programmes pièce)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61702 [Canal %1:] Bloc %2: Absence de l'étiquette %4 dans le contour de la pièce finie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier que les étiquettes existent dans le contour de la pièce finie.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61703 [Canal %1:] Bloc %2: Absence de l'étiquette %4 dans le contour de la pièce brute

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier que les étiquettes existent dans le contour de la pièce brute.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61704 [Canal %1:] Bloc %2: Absence du contour de pièce finie

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier l'appel du contour
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61705 [Canal %1:] Bloc %2: Absence du contour de pièce brute

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier l'appel du contour
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61706 [Canal %1:] Bloc %2: Erreur dans le contour de pièce finie %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation du contour de pièce finie
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61707 [Canal %1:] Bloc %2: Erreur dans le contour de pièce brute %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier la programmation du contour de pièce brute

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61708 [Canal %1:] Bloc %2: Contours indiqués trop nombreux

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier le nombre de contours
- Deux contours au maximum (contour de pièce finie et contour de pièce brute)
- Un contour au minimum (contour de pièce finie)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61709 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon de tranchant trop faible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier le rayon de tranchant de l'outil dans la gestion d'outils

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61710 [Canal %1:] Bloc %2: Calcul interrompu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Le calcul a été interrompu par un service PI, faire une nouvelle tentative.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61711 [Canal %1:] Bloc %2: la pénétration D est supérieure à la largeur de plaquette de l'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Contrôler la pénétration D en liaison avec la largeur de plaquette de l'outil dans la gestion d'outils.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61712 [Canal %1:] Bloc %2: pénétration DX ou DZ supérieure à la longueur de plaquette de l'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Contrôler la pénétration DX ou DZ en liaison avec la longueur de plaquette de l'outil dans la gestion d'outils.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61713 [Canal %1:] Bloc %2: rayon de l'outil supérieur à la demie largeur de plaquette de l'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Contrôler le rayon de l'outil et la largeur de plaquette de l'outil (outil de plongée / de tronçonnage)
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61714 [Canal %1:] Bloc %2: erreur système en tournage de contour %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Appeler l'assistance téléphonique Siemens.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61730 [Canal %1:] Bloc %2: La zone d'usinage se situe en dehors des limites

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Augmenter la zone d'usinage et les limites
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61731 [Canal %1:] Bloc %2: Impossible de déterminer la direction du contour

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier les contours
- Vérifier la présence du point de départ du contour
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61732 [Canal %1:] Bloc %2: Absence de matière à usiner

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation du contour de pièce brute et du contour de pièce finie et en particulier leur emplacement réciproque.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61733 [Canal %1:] Bloc %2: Position du tranchant imcompatible avec direction de coupe

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la position du tranchant et la direction de coupe dans la gestion d'outils.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61734 [Canal %1:] Bloc %2: Le contour de pièce finie se situe en dehors du contour de pièce brute

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation du contour de pièce brute et du contour de pièce finie et en particulier leur emplacement réciproque.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61735 [Canal %1:] Bloc %2: Pénétration D > Longueur de plaquette d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la longueur de pénétration D par rapport à la longueur de plaquette d'outil dans la gestion d'outils.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61736 [Canal %1:] Bloc %2: Profondeur de passe d'usinage > Profondeur de passe d'outil maximum

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61737 [Canal %1:] Bloc %2: Profondeur de passe d'usinage < Profondeur de passe d'outil minimale

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61738 [Canal %1:] Bloc %2: Position erronée du tranchant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier la position du tranchant dans la gestion d'outils

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61739 [Canal %1:] Bloc %2 : La pièce brute doit être décrite par un contour fermé.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier que le contour de la pièce brute est bien fermé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61740 [Canal %1:] Bloc %2 : Collision à l'accostage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Choisir la position de départ de façon à accoster le contour sans risque de collision.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61741 [Canal %1:] Bloc %2: Axe dans plage négative

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la position de l'axe dans l'ordonnée
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61742 [Canal %1:] Bloc %2: Le plan de retrait %4 se situe à l'intérieur de la zone d'usinage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE952
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Pour un usinage intérieur, vérifier la zone d'usinage en corrélation avec la distance de retrait qui a été indiquée ($SCS_TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST)
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61800 [Canal %1:] Bloc %2: système CNC ext. manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Paramètre machine pour langage externe PM18800 : $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE ou le bit d'option 19800 $ON_EXTERN_LANGUAGE n'est pas mis à "1".
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: --
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61801 [Canal %1:] Bloc %2: code G erroné sélectionné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Dans l'appel de programme CYCLE300<valeur>, une valeur numérique illicite a été programmée pour le système CNC indiqué ou bien une valeur incorrecte a été spécifiée dans la donnée de réglage du cycle pour le système à codes G.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61802 [Canal %1:] Bloc %2: type d'axe erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'axe programmé est attribué à une broche

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61803 [Canal %1:] Bloc %2: axe programmé inexistant

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'axe programmé n'est pas disponible dans le système.
Alarme déclenchée par les cycles suivants : CYCLE83, CYCLE84, CYCLE840.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le paramètre _AXN.
Contrôler les PM 20050-20080.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61804 [Canal %1:] Bloc %2: position progr. au-delà du point de référence

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La position intermédiaire programmée ou la position courante se trouve derrière le point de référence.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61805 [Canal %1:] Bloc %2: valeur programmée en absolu et en relatif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: La position intermédiaire programmée est programmée non seulement de manière absolue mais aussi relative.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61806 [Canal %1:] Bloc %2: affectation d'axe erronée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La séquence de l'affectation des axes n'est pas valide.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: --
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61807 [Canal %1:] Bloc %2: sens de rotation de broche erroné programmé (actif)

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE840.
Le sens de rotation de broche programmé est incompatible avec le sens de rotation de broche prévu pour le cycle.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier les paramètres SDR et SDAC.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61808 [Canal %1:] Bloc %2: profondeur finale totale ou partielle manque

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: La profondeur totale Z ou la profondeur unique Q manque dans le bloc G8x (premier appel du cycle).
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: --
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61809 [Canal %1:] Bloc %2: position de perçage non admise

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: --
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: --
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61810 [Canal %1:] Bloc %2: code ISO G impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: Dans le bloc d'appel, un nom d'axe ISO non autorisé a été programmé.
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: --
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61811 [Canal %1:] Bloc %2: nom d'axe ISO non admis

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le bloc d'appel, une valeur numérique non autorisée a été programmée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61812 [Canal %1:] Bloc %2: Valeur(s) mal définie(s) dans l'appel externe de cycle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Dans le bloc d'appel, une valeur numérique non autorisée a été programmée.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61813 [Canal %1:] Bloc %2: valeur GUD mal définie

Description: Dans les paramètres de réglage de cycle,
une valeur numérique non autorisée a été introduite.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61814 [Canal %1:] Bloc %2: cordonnées polaires impossibles avec cycle

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: --

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61815 [Canal %1:] Bloc %2: G40 non active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Avant l'appel de cycle, G40 n'était pas actif.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61816 [Canal %1:] Bloc %2: axes pas au point de référence

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: --

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61817 [Canal %1:] Bloc %2: coordonnées de l'axe dans la zone de protection

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: --

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61818 [Canal %1:] Bloc %2: les limites de zone d'axe sont identiques

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: --

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61900 [Canal %1:] Bloc %2: Absence du nom du programme à générer

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier le paramètre PRG

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61901 [Canal %1:] Bloc %2: Absence du contour %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier l'appel du contour
- Vérifier que les contours existent bien dans le répertoire des programmes (pièces, sous-programmes ou programmes pièce).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61902 [Canal %1:] Bloc %2: Absence de l'étiquette %4 dans le contour de poche

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier que les étiquettes existent bien dans le contour de poche.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61903 [Canal %1:] Bloc %2: Absence de l'étiquette %4 dans le contour de la pièce brute

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier que les étiquettes existent dans le contour de la pièce brute.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61904 [Canal %1:] Bloc %2: Pas d'étiquette %4 dans le contour îlot

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier que les étiquettes existent dans le contour îlot

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61905 [Canal %1:] Bloc %2: Absence de l'étiquette %4 dans le contour de tourillon

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier que les étiquettes existent bien dans le contour de tourillon.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61906 [Canal %1:] Bloc %2: Absence de l'étiquette %4 dans le contour

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier que les étiquettes existent bien dans le contour
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61907 [Canal %1:] Bloc %2: Absence du contour de poche

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier l'appel du contour
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61908 [Canal %1:] Bloc %2: Absence du contour de pièce brute

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier l'appel du contour
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61909 [Canal %1:] Bloc %2: Erreur dans le contour de poche %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation du contour de poche.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61910 [Canal %1:] Bloc %2: Erreur dans le contour de pièce brute %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation du contour de pièce brute
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61911 [Canal %1:] Bloc %2: Erreur dans le contour îlot %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation du contour îlot.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61912 [Canal %1:] Bloc %2: Erreur dans le contour de tourillon %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation du contour de tourillon.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61913 [Canal %1:] Bloc %2: Erreur dans le contour %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation du contour.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61914 [Canal %1:] Bloc %2: Contours indiqués trop nombreux

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier le nombre de contours.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61915 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon de fraise trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier le rayon de fraise dans la gestion d'outils.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61916 [Canal %1:] Bloc %2: Calcul interrompu

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Le calcul a été interrompu par un service PI, faire une nouvelle tentative.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61917 [Canal %1:] Bloc %2: Combinaison illicite entre centrage/pointage et tourillon

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - L'usinage d'un tourillon en corrélation avec un centrage/pointage n'est pas autorisé !
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61918 [Canal %1:] Bloc %2: rayon fraise pour usinage résiduel doit être < rayon fraise outil de référence

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier le rayon de fraise pour l'usinage résiduel. Il doit être inférieur au rayon de fraise de l'outil de référence !
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61919 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon trop petit de l'outil de référence

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier le rayon de l'outil de référence !
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61920 [Canal %1:] Bloc %2: Erreur système dans fraisage contour %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Appeler l'assistance téléphonique Siemens.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61930 [Canal %1:] Bloc %2: Absence de contour

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier l'appel du contour
- Vérifier que les contours existent bien dans le répertoire des programmes (pièces, sous-programmes
ou programmes pièce)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61931 [Canal %1:] Bloc %2: Le contour n'est pas fermé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier que les contours sont bien fermés.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61932 [Canal %1:] Bloc %2: Contur avec auto-intersection

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier la programmation du contour

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61933 [Canal %1:] Bloc %2: Trop nombreux éléments de contour

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Modifier la programmation du contour en essayant de réduire le nombre d'éléments de contour.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61934 [Canal %1:] Bloc %2: Programmation du plan d'usinage interdite ici

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Modifier la programmation du contour
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61935 [Canal %1:] Bloc %2: Programmation du système de mesure inch/métrique interdite ici

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Modifier la programmation du contour
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61936 [Canal %1:] Bloc %2: G0 n'est pas autorisé dans la programmation d'un contour

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Modifier la programmation du contour, remplacer G0 par G1.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61937 [Canal %1:] Bloc %2: Profondeur de poche mal programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier le paramètre Z1.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61938 [Canal %1:] Bloc %2: Le point de départ n'est pas indiqué

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier l'indication du paramètre de départ,
- avec G17 : XS, YS
- avec G18 : ZS, XS
- avec G19 : YS, ZS

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61939 [Canal %1:] Bloc %2: Cercle sans indication de centre

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation du contour, en particulier la programmation du cercle.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61940 [Canal %1:] Bloc %2: Le point de départ est mal programmé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Corriger l'indication du point de départ.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61941 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon d'hélice trop petit

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Augmenter le rayon d'hélice.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61942 [Canal %1:] Bloc %2: L'hélice viole le contour

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier le rayon d'hélice, le réduire si possible.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61943 [Canal %1:] Bloc %2: Le mouvement d'accostage ou de retrait viole le contour

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Si possible, diminuer la distance de sécurité SC.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

61944 [Canal %1:] Bloc %2: Course de la rampe trop courte

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Contrôler le paramétrage de l'angle de plongée, au besoin utiliser un autre mode de plongée
- Utiliser un outil avec un rayon plus petit

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61945 [Canal %1:] Bloc %2: pénétration dans le plan trop grande, il reste de la matière en coins

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier les paramètres pour la profondeur de passe dans le plan
- avec G17 : DXY
- avec G18 : DZX
- avec G19 : DYZ

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61946 [Canal %1:] Bloc %2: Le contour îlot existe deux fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Effacer le contour îlot en double.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61947 [Canal %1:] Bloc %2: Le contour de tourillon existe deux fois

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Effacer le contour de tourillon en double.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61948 [Canal %1:] Bloc %2: Absence de matière à usiner

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation des contours.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61949 [Canal %1:] Bloc %2: L'îlot se situe en dehors de la poche

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE63, CYCLE64
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Vérifier la programmation du contour de l'îlot/de la poche.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61950 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de matière restante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: --
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61951 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon de fraise trop grand pour matière restante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Utiliser une fraise avec un plus petit rayon.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

61952 [Canal %1:] Bloc %2: Rayon fraise matière restante trop petit par rapport à fraise référence

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette
Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE63
Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Remède: - Pour l'usinage restant, utiliser une fraise avec un plus grand rayon.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

62000 [Canal %1:] Bloc %2: Effectuez un changement d'outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Mettre un nouvel outil en place SVP.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62100 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de cycle de perçage activé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Avant l'appel de l'image de perçage, il n'a été appelé, de façon modale, aucun cycle de perçage/taraudage/alésage. Alarme déclenchée par les cycles suivants : HOLES1, HOLES2.

Remède: Vérifier si cycle de perçage a été appelé de façon modale avant l'appel du cycle de perçage d'un réseau de trous

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62101 [Canal %1:] Bloc %2: Sens de fraisage incorrect - G3 est généré

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: En avalant ou opposition programmé. Cependant, la broche ne tournait pas lors de l'appel de cycle.

Remède: Vérifier la valeur dans le paramètre CDIR.

62102 [Canal %1:] Bloc %2: Poche pas entièrement évidée lors de la finition

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description:

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62103 [Canal %1:] Bloc %2: Pas de surépaisseur de finition programmée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucune surépaisseur de finition n'a été programmée bien qu'une surépaisseur de finition soit nécessaire pour ce type d'usinage.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Programmer la surépaisseur de finition.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62104 [Canal %1:] Bloc %2: Numéro du cycle de perçage/taraudage/alésage mal défini

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description:

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62105 [Canal %1:] Bloc %2: le nombre de colonnes ou de lignes vaut zéro

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE801.

Remède: Vérifier les paramètres _NUM1 et _NUM2.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

62106 [Canal %1:] Bloc %2 : valeur erronée pour état de surveillance dans surveillance outil

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description:

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62107 [Canal %1:] Bloc %2 : paramètre %4 mal défini pour la surveillance outil dans les cycles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description:

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62108 [Canal %1:] Bloc %2 : erreur dans fonction de surveillance outil dans les cycles

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description:

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62180 [Canal %1:] Bloc %2: régler axes rotatifs %4 [degrés]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.
Nota sur 62180 et 62181
Exemple de l'affichage de l'angle d'orientation à régler pour un axe rotatif manuel dans le CYCLE800 :
62181 "Régler axe rotatif B sur : 32.5 [deg]"

Remède: Angles à régler pour les axes rotatifs manuels

62181 [Canal %1:] Bloc %2: régler axe rotatif %4 [degrés]

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.
Nota sur 62180 et 62181
Exemple de l'affichage de l'angle d'orientation à régler pour un axe rotatif manuel dans le CYCLE800 :
62181 "Régler axe rotatif B sur : 32.5 [deg]"

Remède: Angle à régler pour un axe rotatif manuel

62182 [Canal %1:] Bloc %2: Monter la tête orientable: %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Aucune tête orientable n'est activée. Cette alarme est déclenchée par les cycles suivants : E_TCARR, F_TCARR.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Invitation à charger la tête orientable.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

62183 [Canal %1:] Bloc %2: Remplacer la tête orientable: %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62184 [Canal %1:] Bloc %2: Echanger la tête orientable: %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62185 [Canal %1:] Bloc %2: Angle adapté à l'incrément angulaire: %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: %4 angle différentiel dans le cas d'une denture Hirth
Alarme déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.

Remède: Vérifier la mise en service de cycle de pivotement CYCLE800.

62186 [Canal %1:] Bloc %2 : Pas de pivotement en JOG --> le DO actif G%4 et le DO de base total (G500) renferment des rotations.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.
Dans le cas d'un pivotement en JOG, il est impossible d'écrire une rotation dans le décalage d'origine DO
si des rotations figurent déjà dans le DO de base total ou la référence de base.
La signalisation de l'erreur 62186 ne peut pas être masquée -> voir donnée de réglage 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Remède: %4 Numéro du décalage d'origine actif DO.

62187 [Canal %1:] Bloc %2 : Pivotement dans JOG --> G500 activée et le DO de base total ou la référence de base renferme des rotations.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle suivant : CYCLE800.
Dans le cas d'un pivotement en JOG, il est impossible d'écrire une rotation dans le décalage d'origine DO
si, G500 étant active, des rotations figurent déjà dans le DO de base total G500 ou la référence de base.
La signalisation de l'erreur 62187 peut être masquée -> voir donnée de réglage 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Remède: voir Nota sur 62186 et 62187.

62200 [Canal %1:] Bloc %2 : Faire démarrer broche

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Arrêt avant exécution du filetage, car la broche est immobilisée.
L'alarme est générée par les cycles suivants : ASUP, E_TR_CON, F_TR_CON

Remède: Démarrer la broche d'outil avant l'usinage du filetage.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

62201 [Canal %1:] Bloc %2 : le décalage Z n'a aucun effet sur les plans de retrait !

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les plans de retrait se rapportent à la pièce. Pour cette raison, les décalages programmables n'ont aucun effet sur les plans de retrait.
Alarme déclenchée par le cycle suivant : F_SP_RP

Remède: Vérifier que le décalage ne provoque pas de collision.
Confirmer ensuite le Départ programme.
Il est possible de supprimer l'alarme avec le paramètre machine d'affichage 9898.

62202 [Canal %1:] Bloc %2 : ATTENTION : l'outil est en partance pour un usinage !

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Après recherche de bloc, on doit se trouver dans une position avec accostage direct.
L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : F_TFS

Remède: Vérifier si la position désirée peut être atteinte sans collision.
Lancer ensuite le programme CN.

62300 [Canal %1:] Bloc %2 : Vérifier le numéro de la mémoire des valeurs empiriques.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: --

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la consigne

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62303 [Canal %1:] Bloc %2: Zone de fiabilité dépassée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être générée par les cycles de mesure suivants : tous les cycles de mesure.

Remède: - Vérifier la consigne et le paramètre _TSA.

62304 [Canal %1:] Bloc %2: Dépassement écart supérieur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994 .

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: La différence entre la valeur réelle et la valeur de consigne est supérieure à la limite de tolérance supérieure (paramètre _TUL)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62305 [Canal %1:] Bloc %2: Dépassement écart inférieur

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE994

Remède: La différence entre la valeur réelle et la valeur de consigne est inférieure à la limite de tolérance inférieure (paramètre _TLL).

62306 [Canal %1:] Bloc %2: Différence dimensionnelle admissible dépassée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE971, CYCLE972, CYCLE974, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE982, CYCLE994

Remède: La différence entre valeur réelle et valeur de consigne est supérieure au paramètre de tolérance _TDIF, les paramètres d'outil ne seront pas corrigés.

62307 [Canal %1:] Bloc %2 : le nombre max. de caractères par ligne est dépassé

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE105.
Le nombre de caractères par ligne est insuffisant.

Remède: Augmenter la valeur dans _PROTFORM[1]

62308 [Canal %1:] Bloc %2 : largeur variable de colonne pas possible

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE105.
Il est impossible de générer une largeur de colonne variable, car il n'existe aucun titre.
Le système utilise une largeur de colonne fixe de 12 caractères.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Compléter le titre dans _PROTVAL[0]

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62309 [Canal %1:] Bloc %2 : largeur de colonne pas suffisante

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE105.
La valeur à inscrire dans le journal est plus grande que la largeur de colonne.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Adapter _PROTFORM[5] ou modifier le titre dans le cas d'une largeur variable de colonne.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62310 [Canal %1:] Bloc %2: le nombre maxi de caractères est limité à 200 caractères par ligne

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE105.
Le nombre de caractères maximum par ligne a été limité à 200.

Remède: --

62311 [Canal %1:] Bloc %2 : le nombre maxi de caractères par ligne _PROTFORM[1] est adapté.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE105.
Le nombre de caractères maximum par ligne _PROTFORM[1] a été adapté.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: --

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62312 [Canal %1:] Bloc %2 : palpeur n'est pas perpendiculaire au plan !

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description:

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62313 [Canal %1:] Bloc %2 : le nombre de lignes par page _PROTFORM[0] est erroné et adapté automatiquement.

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivants : CYCLE106

Remède: Vérifier _PROTFORM[0] dans le programme.

62314 [Canal %1:] Bloc %2 : Limitation de déplacem. par fin de course logiciel, surveillance de collision activée, suite avec Départ prog. / Abandon avec RESET

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE977

Remède: Positionner la pièce à mesurer à une distance plus grande des fins de course logiciels.

62315 [Canal %1:] Bloc %2 : Ecraser l'enregistrement de pivotement TCARR = %4 ; oui -> Départ prog. (NC Start), non -> Reset

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE996

Remède:

62316 [Canal %1:] Bloc %2 : Ecraser les données TRAORI ; oui -> Départ prog. (NC Start), non -> Reset

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE996

Remède:

62317 [Canal %1:] Bloc %2 : Dépassement de la tolérance du vecteur linéaire %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE996

Remède:

62318 [Canal %1:] Bloc %2 : Dépassement de la tolérance du vecteur d'axe rotatif %4

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par le cycle suivant : CYCLE996

Remède:

62335 [Canal %1:] Bloc %2: pas de correction interne des données de calibrage

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme est déclenchée par les cycles suivant : CYCLE961, CYCLE977, CYCLE978, CYCLE979, CYCLE996, CYCLE997, CYCLE998

Remède: Contrôler l'orientation du palpeur de mesure / la position de la broche
L'orientation (position programmée) du palpeur de pièce dans la broche lors de la mesure doit être identique à la position lors de
l'étalonnage !
Si ces positions sont différentes, les données de calibrage ne peuvent pas être corrigées dans le cycle par rapport à une rotation
du système de coordonnées du plan de travail de l'axe de pénétration.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

62500 [Canal %1:] Bloc %2 : La vitesse circonférentielle VCM a été limitée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE446

Remède: Vérifier la valeur limite pour VCM et, le cas échéant, programmer une valeur plus faible dans le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62501 [Canal %1:] Bloc %2 : La vitesse de rotation a été limitée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE446

Remède: Vérifier la valeur limite pour la vitesse de rotation et, le cas échéant, programmer une valeur plus faible dans le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62502 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur %4, la vitesse circonf. a été limitée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE421

Remède: Vérifier la valeur limite pour VCM et, le cas échéant, programmer une valeur plus faible dans le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62503 [Canal %1:] Bloc %2 : Dresseur %4, la vitesse de rotation a été limitée

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description: L'alarme peut être déclenchée par le cycle de rectification suivant : CYCLE421

Remède: Vérifier la valeur limite pour la vitesse de rotation et, le cas échéant, programmer une valeur plus faible dans le programme CN.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

62999 [Canal %1:] Bloc %2:

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc, étiquette de numéro de canal

Description:

Remède:

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

75000 [Canal %1:] CLC : configuration erronée du PM, erreur n° : %2

Description: L'erreur suivante a été détectée au démarrage dans les paramètres machine de la régulation de distance :
Erreur n° = -1 :les points d'interpolation d'une des deux caractéristiques du capteur ne présentent pas une croissance ou décroissance rigoureusement monotone.
Erreur n° = -2 :l'une des deux caractéristiques du capteur contient moins de 2 points d'interpolation valides.
Erreur n° = -3 :l'une des deux caractéristiques du capteur contient plus de 5 points d'interpolation avec une vitesse négative ou plus de 5 points d'interpolation avec une vitesse positive.
Erreur n° = -4 :l'entrée TOR dédiée à la surveillance du capteur en cas de collision et réglée dans le PM $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT n'est pas activée dans la commande (10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS)
Erreur n° = -5 :la fonction spéciale "Retrait rapide dans régulateur de position" n'a pas été affectée à une entrée rapide dans le PM $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT.
Erreur n° = -6 :l'axe sélectionné dans le PM $MC_CLC_AXNO pour la régulation de distance n'est pas actif dans le canal.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Erreur n° = -7 :la transformation 5 axes (24100 $MC_TRAFO_TYPE_x) sélectionnée dans le PM $MC_CLC_AXNO pour la régulation de distance n'est pas configurée dans le canal.
Erreur n° = -8 :parmi les axes intervenant dans la régulation de distance, il en existe plusieurs qui sont des axes pilotes dans un ensemble Gantry 37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
Erreur n° = -9 :parmi les axes intervenant dans la régulation de distance, il en existe un qui est un axe asservi dans un ensemble Gantry 37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
Erreur n° = -10 :les versions d'exportation permettent d'activer une régulation de distance axiale uniquement lorsque moins de quatre axes ont été configurés pour une interpolation simultanée.
Erreur n° = -11 :dans le PM $MC_CLC_PROG_ORI_AX_MASK, pour CLC(3), il ne doit y avoir aucun axe configuré ou exactement trois axes configurés. Si trois axes sont configurés, ils doivent être affectés au canal avec $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger les paramètres machine concernés

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

75005 [Canal %1:] CLC: Bloc %2 erreur de programmation générale

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: L'instruction de mise sous tension/hors tension de la régulation de distance "CLC(..)" accepte uniquement les valeurs 3, 2, 1, 0 et -1 comme paramètres d'appel. Cette alarme signalise les paramètres erronés ou manquants. L'instruction de mise sous tension CLC(2) avec surveillance du signal de collision du capteur n'est acceptée que si une entrée TOR valable pour le signal de surveillance est configurée dans le PM $MC_CLC_SENSOR_TOUCHED_INPUT.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce. Eventuellement configurer l'entrée TOR pour l'évaluation de collision par PM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75010 [Canal %1:] CLC: Bloc %2 Valeur CLC_LIM supérieure à la limite PM

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: L'une des limitations programmées avec CLC_LIM(...,...) pour le décalage de position de la régulation de distance est supérieure à la valeur admise pour PM $MC_CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT[1] ou$MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT[1].

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce. Augmenter la limitation dans le paramètre machine respectif.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75015 [Canal %1:] CLC: Bloc %2 CLC(0) avec CRO active

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: La régulation de distance 3D a été mise hors tension avec CLC(0) alors que la correction de rayon d'outil était active (G41/G42). Comme CLC(0) vide le tampon de bloc interne et reprend le décalage de position actuel de la régulation de distance comme "saut de contour" dans l'interpréteur, la correction de rayon d'outil doit être hors tension à ce moment.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce : mettre hors tension G41/G42 avant CLC(0) ou ne pas mettre hors tension la régulation de distance, mais seulement geler momentanément (CLC_GAIN=0.0) ou avec CLC(-1) déplacer mécaniquement le décalage de position.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

75016 [Canal %1:] CLC: Bloc %2 orientation modifiée concernant TRAFOOF

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: 1. La régulation de distance 2D/3D a été mise sous tension avant la transformation. Le sens de régulation utilisé est le sens de l'outil selon G17/G18/G19. La mise sous tension de la transformation avec positions d'axes rotatifs, qui définissent une autre orientation d'outil, présuppose un saut d'orientation et est donc refusée.
2. La transformation a été momentanément mise hors tension pendant que la régulation de distance est active (TRAFOOF). L'orientation de l'outil au redémarrage ne doit pas être différente de celle avant la mise hors tension, cela signifie que les axes rotatifs ne doivent pas être déplacés lorsque la transformation est hors tension.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce : Ne remettre la régulation de distance sous tension que lorsque la transformation est déjà activée ou observer les conditions nécessaires pour l'orientation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75018 [Canal %1:] CLC: Bloc %2 dans direction programmée, ID erreur : %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc
%3 = ID erreur

Description: La sous-fonction du réglage de distance 3D, programmée avec CLC(3)
"Réglage dans une direction programmable", signale une erreur :
ID erreur :
0:CLC(3) a été programmé sans que le bit d'option correspondant ait été mis à 1,
ou sans qu'un masque ait été renseigné dans le
PM $MC_CLC_PROG_ORI_AX_MASK avec trois axes simulés et configurés valablement.
1:Le plan dans lequel doit se faire la réorientation de la direction de régulation
n'est pas défini. Il se peut que deux directions programmées consécutivement soient antiparallèles.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le PM ou le programme pièce.

Poursuite du programme: Dans tous les canaux, effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75019 [Canal %1:] CLC: ID erreur : %2, angle %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = ID erreur
%3 = angle

Description: La fonction "Régulation dans la direction programmable" de la
régulation de distance 3D programmée avec CLC(3) signale une erreur :
ID erreur :
1:La direction de régulation de distance n'est pas définie. Il se peut que [0,0,0] a été
programmé pour les 3 axes simulés qui définissent les composantes directionnelles.
Zéro est sorti dans le paramètre "Angle".
2:L'angle maximal admis entre l'orientation de l'outil de grenaillage et
la direction de régulation programmée a été dépassée.
L'angle admissible est réglé dans le PM $MC_CLC_PROG_ORI_MAX_ANGLE
L'angle qui déclenche l'alarme est délivré dans le 3e paramètre d'alarme.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Agrandir l'angle de surveillance ou modifier la programmation dans le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

75020 [Canal %1:] CLC: décalage de position vers la limite inférieure %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = valeur limite

Description: En raison des déplacements corrigés, le décalage de position a atteint la limite réglée dans le PM $MC_CLC_SENSOR_LOWER_LIMIT ou programmée avec CLC_LIM(...,...).
Le critère d'effacement est le suivant, selon le réglage effectué dans le bit 0 du PM $MC_CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK :
Bit 0 = 0 : touche Annuler
Bit 0 = 1 : touche Reset

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier la position et la forme de la pièce. Eventuellement programmer des limitations étendues.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

75021 [Canal %1:] CLC: décalage de position vers la limite supérieure %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = valeur limite

Description: En raison des déplacements corrigés, le décalage de position a atteint la limite réglée dans le PM $MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT ou programmée avec CLC_LIM(...,...).
Le critère d'effacement est le suivant, selon le réglage effectué dans le bit 1 du PM $MC_CLC_SPECIAL_FEATURE_MASK :
Bit 1 = 0 : touche Annuler
Bit 1 = 1 : touche Reset

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier la position et la forme de la pièce. Le cas échéant, programmer des limitations étendues.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

75025 [Canal %1:] CLC: arrêté à cause d'un contact avec la tête de palpeur

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La surveillance de collision de la tête du capteur signale "Capteur en contact".
Un mouvement de retrait à la limitation supérieure du décalage de position ($MC_CLC_SENSOR_UPPER_LIMIT) est démarré. On utilise à cet effet les réserves maximales de vitesse et d'accélération disponibles dans le sens de régulation. Le réglage de réaction et de correction est sans effet pour ce mouvement de retrait. En même temps le déplacement avec interpolation est arrêté.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Appuyer sur Départ programme CN pour poursuivre le programme pièce. Le déplacement corrigé retourne ensuite à la distance de régulation.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

75050 [Canal %1:] MCSC: Mauvaise configuration dans PM, erreur N° %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de l'erreur

Description: Configuration erronée dans le PM $MA_CC_MASTER_AXIS
Erreur n° = 2 : l'axe signalé dans le message d'alarme ou l'axe CC_Master est une broche.
Erreur n° = 4 : le couplage entre un axe rotatif et un axe linéaire n'est pas autorisé.
Erreur n° = 8 : il n'est pas permis de permuter des axes couplés entre des canaux.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les paramètres machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

75051 [Canal %1:] MCSC: CC_COPON CC_COPOFF erreur N° %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de l'erreur

Description: Erreur n° = 1 : l'argument programmé est erroné
Erreur n° = 10 : un axe a été programmé dans CC_COPON (<descripteur d'axe>) pour lequel aucun couplage n'a été défini .
Erreur n° = 20 : les arguments programmés sont trop nombreux.
Erreur n° = 100 : erreur interne
Erreur n° = 200 : erreur interne

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75060 [Canal %1:] MCSC: Fenêtre de tolérance dépassée Axe %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe

Description: La différence des valeurs de position réelles entre l'axe esclave CC_Slave signalé dans le message d'alarme et son axe maître CC_Master se situe en dehors de la fenêtre de tolérance configurée.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Vérifier la fenêtre de tolérance configurée.
Comparer les réglages de dynamique des axes concernés.
Vérifier la mécanique des axes.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75061 [Canal %1:] MCSC: Modification du PM alors que le couplage de l'axe %2 est actif

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe

Description: Le paramètre machine PM 63000 CC_MASTER_AXIS a été modifié alors que le couplage est actif.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Remettre le paramètre machine à son ancienne valeur, désactiver le couplage et inscrire ensuite la nouvelle valeur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75062 [Canal %1:] MCSC: Les axes à coupler ne sont pas à l'arrêt Axe %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe

Description: Les axes CC_Master ou CC_Slave n'étaient pas arrêtés à l'activation du couplage.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Dans le cas des axes à interpolation, programmer G601 ou programmer un arrêt du prétraitement des blocs (STOPRE) avant avant le couplage avec CC_COPON.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75070 [Canal %1:] MCSC: Paramètres machine erronés pour la protection contre les collisions de l'axe %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe

Description: Paramètres machine erronés pour la protection anti-collisions.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Corriger le paramètre machine. Les deux axes doivent être soit des axes rotatifs, soit des axes linéaires !

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75071 [Canal %1:] MCSC: Protection anti-collision Axe %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom d'axe

Description: La protection anti-collision se déclenche, car le calcul par anticipation du freinage a détecté une distance entre les axes inférieures à la distance configurée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Sortir l'axe de la zone dangereuse en mode manuel.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75090 L'axe %1 a été stoppé par un système externe de surveillance des processus

Paramètres: %1 = Numéro d'axe

Description: Un système externe de surveillance des processus a stoppé l'axe, car un bris d'outil risque de se produire ou s'est produit.

Réaction: La CN passe en poursuite.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Le cas échéant, remplacer l'outil en question.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75200 [Canal %1:] RCTR: configuration du PM erronée, canal: %1, erreur dans PM: %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom de PM

Description: L'erreur suivante a été détectée dans les paramètres machines de la transformation Handling :
TRAFO6_IRORO : l'orientation indiquée dans le PM TRAFO6_TIRORO_RPY n'est pas admise.
TRAFO6_TFLWP : l'orientation indiquée dans le PM TRAFO6_TFLWP_RPY n'est pas admise
TRAFO6_TX3P3 : l'orientation indiquée dans le PM TRAFO6_TX3P3_RPY n'est pas admise.
TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB : la valeur indiquée dans le PM TRAFO6_MAIN_LENGTH_AB est fausse.

Réaction: Canal pas prêt.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger les paramètres machine

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

75210 [Canal %1:] RCTR: le nombre des axes / l'affectation des axes sont incohérents

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Au moment de choisir la transformation, une affectation erronée des axes a été détectée :
les axes indiqués dans le PM TRAFO_AXES_IN_1 ne correspondent pas aux axes du PM TRAFO6_NUM_AXES.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger les paramètres machine.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

75212 [Canal %1:] RCTR: canal %1 TRAFO_TYPE_ erroné : utiliser 4100

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le type de transformation inscrit dans le PM TRAFO_TYPE_x est erroné

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Il faut utiliser TRAFO_TYPE 4100

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75214 [Canal %1:] RCTR : La modification du PM n'est pas autorisée lorsqu'une transformation est active.

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Une tentative de modification des paramètres machine d'une transformation active est en cours avec NEWCONF.
Cela n'est pas autorisé car la modification des paramètres machine a un effet direct sur la position actuelle des axes et la position des axes subit en temps réel une transformation du système de coordonnées de base au système de coordonnées machine. Une modification des paramètres machine effectuée alors que la transformation des coordonnées est en cours provoquerait un saut de la position des axes.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Désactiver la transformation avec TRAFOOF avant d'enregistrer les paramètres machines avec NEWCONF.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.
Les paramètres machine modifiés deviennent opérationnels après un RESET.

75250 [Canal %1:] RCTR: Paramètre d'outil erroné

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le paramètre d'outil ne correspond pas aux spécifications du paquet de transformation Manipulation (vérification dans l'interpréteur).

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le paramètre d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75255 [Canal %1:] RCTR: Erreur de zone de travail

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le point programmé se trouve hors de la zone de travail de la cinématique (vérification dans l'interpréteur).

Réaction: Arrêt interpréteur.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75260 [Canal %1:] RCTR: bloc : %2, paramètres d'outil erronés détectés lors du prétraitement du bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Lors du prétraitement du bloc, des paramètres d'outil erronés sont détectés :

Réaction: Arrêt interpréteur.
Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le paramètre d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

75265 [Canal %1:] RCTR: bloc : %2, position non accostable détectée lors du prétraitement du bloc

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Lors du prétraitement du bloc, une position non accostable est détectée :

Réaction: Arrêt interpréteur.
Réaction d'alarme locale.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75270 [Canal %1:] RCTR: paramètres d'outils erronés détectés lors de l'interpolation

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Des paramètres d'outil erronés sont détectés lors de l'interpolation :

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le paramètre d'outil.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75273 [Canal %1:] RCTR : Le fin de course logiciel avec transformation a été violé.

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Une violation du fin de course logiciel d'un axe est détectée lors du déplacement avec transformation active en mode JOG.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Déplacement en JOG dans le sens opposé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75274 [Canal %1:] RCTR : Vitesse excessive à proximité d'un pôle, code d'erreur %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Code d'erreur

Description: Un excès de vitesse des axes machine participant à la transformation peut se produire au cours d'un déplacement avec transformation active à proximité d'un pôle, en particulier dans le mode JOG.
L'alarme est déclenchée lorsqu'un excès de vitesse ou d'accélération survient dans un axe de sortie de la transformation (SCM).
Code d'erreur :
0 : Saut de position
1 : Vitesse excessive
2 : Accélération excessive

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Réduire la vitesse. Eviter tout déplacement en JOG à proximité des pôles.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

75275 [Canal %1:] RCTR: bloc : %2, position non accessible détectée lors de l'interpolation

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = numéro de bloc

Description: Lors de l'interpolation du bloc, une position non accostable est détectée :

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75500 [Canal %1:] HSLC: Erreur de configuration ID=%2

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La fonction CC_FASTON ou CC_FASTON_CONT n'est pas exécutable car la configuration des PM suivants n'est pas correcte :
ID=2 : La fonction système NCK "Sortie des signaux de came commandée par synchronisation" (voir la description des fonctions "Cames logicielles, signaux de commutation sur position atteinte (N3)") a été configurée avec le paramètre machine PM 10480 $MN_SW_CAM_TIMER_FASTOUT_MASK > 0 en même temps que la fonction HSLC. Etant donné qu'il n'existe qu'un seul temporisateur matériel sur la NCU, une seule des deux fonctions est utilisable.
ID=4 : La programmation de CC_FASTON ou de CC_FASTON_CONT nécessite de la mémoire interne pour les blocs :
Si le cycle de compilation CCHSLC est activé, il est nécessaire d'augmenter les entrées dans les paramètres machine suivants :
PM 28090 $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS d'1 élément
PM 28100 $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM de 2 [ko]

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le réglage indiqué des PM

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75501 [Canal %1:] HSLC : Vitesse CC_FASTON_CONT trop élevée

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La sortie de tous les signaux de commutation rapportés à la trajectoire qui a été initiée par l'instruction du programme pièce CC_FASTON_CONT(PATH_DISTANCE_ON, PATH_DISTANCE_OFF) ne peut plus s'effectuer de manière correcte en raison de la vitesse actuelle.
Cause :
Il n'est pas possible de sortir plus d'un front de commutation par période d'appel de l'interpolateur (voir $MN_IPO_CYCLE_TIME). La vitesse tangentielle est actuellement si élevée qu'il faudrait pouvoir sortir plus d'un changement de front au sein d'un trajet à parcourir PATH_DISTANCE_ON ou PATH_DISTANCE_OFF.
Exemple :
Période d'appel de l'interpolateur = 2 ms (temps de cycle d'asservissement de position = 1ms)
PATH_DISTANCE_ON = 0.667
PATH_DISTANCE_OFF = 0.667
Vitesse tangentielle maximale pour laquelle il n'y a aucune perte des fronts de commutation : 20000 mm/min
Lorsque l'alarme 75501 se produit, la fonction saute la sortie de deux fronts de commutation consécutifs. La position des autres fronts de commutation n'est pas influencée par ce comportement.
Attention : Si le niveau haut ou le niveau bas du signal de commutation précédent persiste pendant l'omission d'un signal, cela est tout à fait aléatoire.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Agrandir les courses de commutation programmées dans l'instruction CC_FASTON_CONT.
- Programmer la vitesse tangentielle ou la réduire avec le commutateur de correction de vitesse.
- Régler une période d'appel de l'interpolateur plus courte (concerne exclusivement le constructeur de la machine)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

75600 [Canal %1:] RESU : configuration erronéé du PM. Erreur n° %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de l'erreur

Description: Au démarrage, l'erreur suivante a été détectée dans les paramètres machine de la fonction Continuer l'usinage :
Erreur n° = 4 : le paramètre machine $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_ELEMENTS ou $MC_MM_NUM_CC_BLOCK_USER_MEM doit être réglé à une valeur supérieure.
Erreur n° = 5 : la mémoire Heap est insuffisante pour les cycles de compilation. Adapter les paramètres machine $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE, $MC_RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM et $MC_MM_NUM_CC_HEAP_MEM.
Erreur n° = 6 : les paramètres machine $MN_ASUP_START_MASK et $MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL ne sont pas renseignés correctement.
Erreur n° = 11 : les paramètres machine $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB[n], $MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB[n] et $MN_IPO_PARAM_NAME_TAB[n] ne sont pas réglés comme il faut pour RESU.
Erreur n° = 13 : avec bit 2 = 0 du PM $MC_RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK il a été spécifié que le programme de retour en arrière cc_resu.mpf doit être rangé dans la mémoire des programmes pièces DRAM. Cependant, aucune mémoire de programmes pièces DRAM n'a été sollicitée avec le PM $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE. Remède : ramener le PM $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE sur une valeur différente de zéro ou mettre à 1 le bit 2 du PM $MC_RESU_SPECIAL_FEATURE_MASK.

Réaction: GMFC pas prêt.
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Corriger les paramètres machine.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

75601 [Canal %1:] RESU: Bloc %2 Paramètre invalide concernant CC_PREPRE()

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro du bloc, étiquette

Description: Les paramètres admis pour la programmation de CC_STOPRE(<arg>) sont exclusivement les valeurs <arg> = -1, 0 ou 1

Réaction: Arrêt interpréteur.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75604 [Canal %1:] RESU : retour en arrière impossible, erreur n° %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de l'erreur

Description: La marche arrière est impossible car l'erreur suivante a été détectée :
Erreur n° = 1 : le bloc actuel pour le retour en arrière est probablement un bloc issu de cc_resu_ini.spf ou cc_resu_end.spf, qui a été programmé avec un numéro de bloc. Aucun numéro de bloc ne doit être programmé dans les sous-programmes cc_resu_ini.spf et cc_resu_end.spf, car les numéros de bloc ont une signification en interne.
Erreur n° = 2 : il n'est pas possible de générer cc_resu.mpf, car la mémoire DRAM est insuffisante.
Erreur n° = 4 : le bloc sélectionné dédié à la poursuite de l'usinage est probablement un bloc issu de cc_resu_ini.spf ou de cc_resu_end.spf, qui a été programmé avec un numéro de bloc. Aucun numéro de bloc ne doit être programmé dans les sous-programmes cc_resu_ini.spf et cc_resu_end.spf, car les numéros de bloc ont une signification en interne.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Erreur n° = 1 ou 4 : supprimer tous les numéros de bloc dans cc_resu_ini.spf, cc_resu_end.spf et dans leurs sous-programmes.
Erreur n° = 2 : augmenter la valeur du paramètre machine $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75605 [Canal %1:] RESU : erreur interne, erreur n° %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de l'erreur

Description: Cette alarme affiche des états d'erreur interne RESU indiquant la cause et l'emplacement de l'erreur à partir du numéro d'erreur transmis.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Si cette alarme ne survient pas, merci d'indiquer le numéro d'erreur à l'assistance téléphonique SINUMERIK de la SIEMENS AG.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75606 [Canal %1:] RESU: Contour retraçable a été raccourci

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: Le tampon de la recherche de bloc est plein. Il a donc fallu raccourcir le contour retraçable.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Cette alarme n'a momentanément aucune incidence sur l'usinage. Si elle survient fréquemment, en éliminer la cause : adapter les paramètres machine $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE, $MC_RESU_SHARE_OF_CC_HEAP_MEM et $MC_MM_NUM_CC_HEAP_MEM.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

75607 [Canal %1:] RESU: Réaccostage impossible

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La recherche de bloc déclenchée par le cycle de compilation s'est terminée avec une erreur. La cause suivante est possible : La commande ne se trouve pas dans le mode de fonctionnement correct, par ex. en mode JOG-AUTO au lieu d'AUTO.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Commuter la commande en mode AUTO et redéclencher la fonction.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

75608 [Canal %1:] RESU : limite de mémoire CN atteinte, type de RAM %2

Description: Une limite de mémoire a été atteinte pendant l'enregistrement du fichier cc_resu.mpf. La plage disponible pour le retour en arrière s'en trouve réduite.
Type de RAM = 1 : le fichier cc_resu.mpf est rangé dans la mémoire tampon (SRAM) qui est donc saturée. Lorsque le type de RAM est à 1 et que l'alarme 75608 est émise à la suite de l'utilisation de la mémoire tampon, l'alarme système 6500 se produit en même temps.
Type de RAM = 2 : une limite de mémoire a été atteinte lors de l'enregistrement du fichier cc_resu.mpf dans la mémoire dynamique (mémoire des programmes pièces DRAM).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Type de RAM = 1 : agrandir la taille de la mémoire secourue ($MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) ou la place disponible dans la mémoire secourue, en déchargeant des programmes pièces qui ne sont pas utilisés par exemple. Il est également possible de réduire la taille du tampon avec le PM $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

75609 [Canal %1:] RESU : axe POS n'est pas autorisé, type d'axe %2, bloc n° %3

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Type d'axe
%3 = numéro de bloc

Description: Un axe géométrique est déplacé en tant qu'axe de positionnement alors que CC_PREPRE est activé. Cette programmation n'est pas admise.

Réaction: Arrêt interpréteur.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Pour qu'un axe géométrique puisse être déplacé comme axe de positionnement, il faut que RESU soit désactivé provisoirement (avec CC_PREPRE(0)) ou durablement. Pour qu'ensuite, en interne, l'axe retrouve son état d'axe géométrique, il peut être nécessaire de programmer un bloc sans déplacement : par ex. : X=IC(0)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

75610 [Canal %1:] RESU : Départ CN est impossible en l'état actuel

Description: Dans certaines situations, tant que RESU est activé, le Départ Progr. ne doit pas être déclenché. Dans le cas où DEPART PROGR. aurait été actionné malgré tout, son exécution serait bloquée et l'alarme 75610 serait émise. Cela se produit dans les situations suivantes :
- Une marche arrière a été demandée : DEPART PROGR. reste bloqué pendant que le programme de retour en arrière génère et sélectionne cc_resu.mpf.
- La fonction Continuer l'usinage a été activée à l'état ARRET CN : l'exécution reste bloquée aussi longtemps que dure la recherche de bloc lancée de ce fait en interne et aussi longtemps que dure le sous-programme asynchrone cc_resu_bs_asup.spf qui démarre ensuite.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre que s'achève le processus lancé en interne. Supprimer ensuite l'alarme avec DEPART PROGR. et poursuivre l'usinage.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec départ programme ou la touche Reset et poursuivre le programme.

75651 [Canal %1:] PROT : configuration erronée n° %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro de l'erreur

Description: Configuration invalide de la protection contre les collisions de l'axe PROT
Signification des numéros d'erreur affichés :
1:les axes d'une paire ne sont pas du même type (axe linéaire/rotatif)
2:une paire d'axes sélectionnée contient un axe qui n'est activé dans aucun canal
8:seul un axe a été indiqué dans une affectation $MN_CC_PROTECT_PAIRS[n]
16:Les PM $MN_CC_PROTECT_SAFE_DIR[n] ou $MN_CC_PROTECT_OFFSET[n] ont été modifiés alors que la surveillance de collision était active
32:La différence de position actuelle entre les axes à surveiller est inférieure à la fenêtre de surveillance $MN_CC_PROTECT_WINDOW[n]

Réaction: GMFC pas prêt.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Manque encore

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

75653 [Canal %1:] PROT : La protection anticollision arrête l'axe %2

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Numéro d'axe

Description: La fonction anticollision des axes PROT a détecté un risque de collision et arrêté les axes incriminés.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.
Suspension programme en cas d'alarme.

Remède: Dégager les axes en JOG. Le cas échéant, modifier le programme pièce.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

2.2 Alarmes HMI

100001 **Cette fonction %1 n'est pas encore implémentée !**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100002 **Variante de test MS-DOS !**
Description: --
Remède: --

100003 **Uniquement version de test !**
Description: --
Remède: --

100004 **L'implémentation de cette fonct. %1 n'est pas encore terminée!**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100006 **Bloc mémorisé**
Description: --
Remède: --

100007 **Programme mémorisé**
Description: --
Remède: --

100008 **Mémorisation impossible**
Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

100009 **Erreur tk_getHandle**
Description: --
Remède: --

100010 **Erreur communication de tâche**
Description: --
Remède: --

100011 **Version de NCK erronée**
Description: --
Remède: --

100012 **Erreur conf.: %1, %2**
Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: --
Remède: --

100013 **Programme sélectionné déjà ouvert par une autre application**
Description: --
Remède: --

100014 **Aucun groupe fonctionnel configuré pour ce niveau d'accès**
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100015 Erreur dans '%1':%nFich. journal: %2

Paramètres: %1 = --
%2 = --

Description: --

Remède: --

100099 valeur additionnelle

Description: --

Remède: --

100100 Long. enregistr. %1 atteinte

Paramètres: %1 = --

Description: --

Remède: --

100101 Pas de mémoire dynamique disponible

Description: --

Remède: --

100102 Limite tampon pour sélection atteinte

Description: --

Remède: --

100103 Introduction impossible dans cette zone

Description: --

Remède: --

100104 Emplacement tampon vide

Description: --

Remède: --

100105 Chaîne '%1' pas trouvée

Paramètres: %1 = --

Description: --

Remède: --

100106 Erreur lors mémorisation

Description: Ce message apparaît lors de l'édition d'un fichier (programme pièce) lorsqu'une procédure d'enregistrement n'a pas été effectuée correctement.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Lorsqu'il n'y a plus de capacité mémoire disponible dans la NCK, rien ne peut plus être enregistré. Il est nécessaire d'effectuer des effacements (fichiers, programmes).
Si l'erreur se produit lorsqu'on lance le programme juste après les modifications, les modifications ne sont pas appliquées. Il convient d'arrêter immédiatement le programme. Les modifications sont à répéter et le programme est à relancer après un bref laps de temps (env. 1 sec.).
Si l'erreur se produit alors qu'on effectue des modifications dans un programme en cours d'exécution, la seule solution est alors de faire un reset.

100107 Erreur à l'ouverture de %1

Paramètres: %1 = --

Description: --

Remède: --

100108 Accès en écriture impossible dans cet état

Description: --

Remède: --

100109 Pas de groupe marqué

Description: --

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100110 Accès en lecture impossible dans cet état
Description: --
Remède: --

100111 Modifications pas encore efficaces
Description: --
Remède: --

100112 Chaîne '%1' trouvée
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100113 Chaîne '%1' remplacée par '%2'
Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: --
Remède: --

100114 Patientez SVP, enregistrement du programme en cours (%1)!
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100115 Patientez SVP, écriture fichier en mém. flash %1 !!!
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100116 Patientez SVP. Copie de la zone sélectionnée en cours !
Description: --
Remède: --

100117 Patientez SVP. Effacement de la zone sélectionnée en cours !
Description: --
Remède: --

100118 Le saut de bloc est ignoré pour ce fichier !
Description: --
Remède: --

100119 Patientez SVP. Les données copiées sont en cours d'insertion !
Description: --
Remède: --

100120 Valeur trop grande pour le%nchamp %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100121 Valeur trop petite pour le%nchamp %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100122 Pas d'autorisation d'intro.
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100123 Caractère %1 pas valable
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100124 Valeur > valeur maxi%n%1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100125 Valeur < valeur mini%n%1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100126 Division par 0
Description: --
Remède: --

100130 Préparation image inhibée
Description: --
Remède: --

100131 Imbrication MACRO > 10 ! MACRO (%1) est ignorée.
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100132 Mode calculatrice actif - voir info
Description: --
Remède: --

100133 Introduction: longueur maximale atteinte
Description: --
Remède: --

100134 Changement signe - position curseur modifiée !
Description: --
Remède: --

100135 Valeur pour champ de visualisation trop grande -> ignorée
Description: --
Remède: --

100136 Valeur pour champ de visualisation trop petite -> ignorée
Description: --
Remède: --

100137 La tolérance n'est pas implémentée : %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100140 Patientez SVP, fichier en cours de lecture. (%1)
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100141 **Patientez SVP, sauvegarde du fichier en cours. (%1)**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100142 **Erreur à l'ouverture du fichier !**
Description: --
Remède: --

100143 **Erreur à la lecture du fichier !**
Description: --
Remède: --

100144 **Erreur lors de la mémorisation du fichier**
Description: --
Remède: --

100145 **Fichier mémorisé sans défaut**
Description: --
Remède: --

100146 **Sélection section de programme est active, modification impossible !**
Description: --
Remède: --

100150 **Répertoire n'a pu être lu**
Description: --
Remède: --

100151 **Veuillez patienter, copie fichier en cours %1**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100152 **Erreur lors Exécution progr. externe**
Description: --
Remède: --

100153 **Appareil USB n'est plus disponible,%nExécution de la source externe plus possible**
Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

100154 **Appareil USB n'est plus disponible,%nExécution de Extcall plus possibleh**
Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

100155 **Appareil USB n'est plus disponible,%nEditer est interrompu. Les dernières modifications sont perdues.**
Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100156 Appareil USB n'est plus disponible,%nCopier a été interrompu !

Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

100157 Appareil USB n'est plus disponible !

Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

100160 Bloc en cours de vérification, patientez SVP !

Description: --
Remède: --

100161 Comptage des lignes en cours, patientez SVP !

Description: --
Remède: --

100162 Attention, la ligne marquée est protégée en écriture !

Description: --
Remède: --

100170 Le fichier est binaire, impossible de l'éditer et feuilleter!

Description: --
Remède: --

100200 Erreur à la lecture donnée NCK : %1

Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100201 Erreur l'écriture donnée NCK : %1

Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100202 Groupe canaux en dehors plage (%1): %2

Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: --
Remède: --

100203 Touche de commutation de canal pas active

Description: --
Remède: --

100204 Canal sur NCU inexistant ou inactif

Description: --
Remède: --

100300 '%1' pas trouvé, poursuivre recherche sans filtre

Paramètres: %1 = --
Description: Le terme de recherche introduit dans une image de liste (par ex. paramètres machine généraux) n'a pas été trouvé.
Remède: --

100301 Table ne peut pas être générée entièrement !

Description: L'image de liste n'a pu être construite à cause d'un manque de mémoire.
Remède: Erreur système, un redémarrage peut être nécessaire.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100302 Pas de donnée ou pas d'autorisation d'accès !

Description: L'image de liste ne peut pas être construite car ces données ne sont pas disponibles actuellement.
Exemple : Données utilisateur locales non définies.

Remède: --

100303 Impossible de feuilleter

Description: Impossibilité dans une image de liste, par ex., de paginer à travers des axes, des entraînements ou des canaux car il n'y a pas d'autres axes, entraînements ou canaux configurés.

Remède: --

100304 '%1' introuvable !

Paramètres: %1 = --

Description: --

Remède: --

100350 PM visualisation sauvegardés

Description: - Les paramètres machine de visualisation ont été enregistrés,
à l'aide de la touche logicielle "Sauvegarder", dans le groupe fonctionnel de mise en service, paramètres machine - paramètres machine
de visualisation.
- Après activation de la clé logicielle "LCD clair" ou "LCD sombre",
les PM d'affichage ont été enregistrés dans l'image de base de mise en service (au démarrage suivant ce réglage apparaît de nouveau).
- A partir de la version logicielle 4.1 : Si les options d'affichage sont modifiées dans les images des paramètres machine, ces options sont mémorisées dans les paramètres machine d'affichage de façon transparente pour l'utilisateur.

Remède: --

100351 Validation PM visualisation impossible

Description: NCK a refusé de mémoriser les PM d'affichage.

Remède: --

100360 Données des lecteurs logiques sont sauvegardées

Description: --

Remède: --

100361 Erreur lors de la sauvegarde des données des lecteurs logiques

Description: --

Remède: --

100362 Patientez SVP, données en cours de sauvegarde

Description: --

Remède: --

100363 Mot de passe a été modifié, veuillez d'abord confirmer

Description: --

Remède: --

100402 Temporairement pas d'autorisation d'accès %1 !

Paramètres: %1 = --

Description: --

Remède: --

100403 Pas d'autorisat. d'accès %1

Paramètres: %1 = --

Description: --

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100405 Erreur lors accès variable : adresse variable erronée %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100406 Erreur lors accès variable : format inconnu %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100407 Erreur lors accès variable : format erroné %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100410 Erreur lors accès variable : variable inexistante %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100411 Erreur lors accès variable : valeur < valeur minimale %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100412 Erreur lors accès variable : valeur > valeur maximale %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100413 Erreur lors accès variable : valeur pas admise %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100414 Erreur au chargement des bloc-notes du groupe fonctionnel
Description: --
Remède: --

100415 Erreur à la sauvegarde des bloc-notes du groupe fonctionnel
Description: --
Remède: --

100500 COMIC: Erreur syntaxe dans HMI()
Description: --
Remède: --

100501 COMIC: Fonction pas disponible HMI(.. %1 ..)
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100511 Patientez SVP, calcul du prog.de chariotage en cours %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100512 Patientez SVP, copie du prog.de de chariotage en cours %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100513 La DLL chariotage manque
Description: --
Remède: --

100514 La DLL chariotage déjà démarrée
Description: --
Remède: --

100550 Erreur TA: Erreur de syntaxe dans %1, ligne %2
Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: --
Remède: --

100555 Erreur TA: Destination de saut introuvable dans %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100560 Test automatique lancé
Description: --
Remède: --

100565 Test automatique terminé
Description: --
Remède: --

100570 Erreur TA: %1 introuvable
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100600 Erreur lors tentative lecture fichier texte %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100620 Erreur lors tentative ouverture fichier polices caractères %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100648 La langue choisie n'a pas été installée correctement
Description: --
Remède: --

100649 Fichier MMC0_TXV.INI pas trouvé
Description: --
Remède: --

100650 Pas trouvé de CN/AP ! CN/AP est simulé !
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100651 Echec du pilote de réseau!
Description: --
Remède: --

100652 Echec du pilote de réseau! (Connexion réseau correcte?)
Description: --
Remède: --

100653 Echec du pilote de réseau! (Adresse DHCP/IP correcte?)
Description: --
Remède: --

100850 Nota : capacité mémoire PCU 20 dépassée
Description: --
Remède: --

100851 Erreur Kernel : plus de mémoire disponible
Description: --
Remède: --

100852 Attention : perte perform. due à statistique mémoire activée
Description: --
Remède: --

100860 Au maximum 8 caractères sont autorisés pour le nom !
Description: --
Remède: --

100900 Sélection en actionnant la touche Input
Description: --
Remède: --

100901 Aucune donnée modifiée
Description: --
Remède: --

100910 Télémaintenance : défaut 00 -int4f_func(CREATE_SRV)-
Description: --
Remède: --

100911 Télémaintenance : défaut 01 -int4f_func(ACCEPT)-
Description: --
Remède: --

100912 Télémaintenance : défaut 02 -initTélémaintenance()-
Description: --
Remède: --

100913 Télémaintenance : défaut 03 -initTélémaintenance()-
Description: --
Remède: --

100914 Télémaintenance : défaut 04 -pas de mémoire libre-
Description: --
Remède: --

100915 Télémaintenance : défaut 05 -get_gosal_struk-
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100916 **Télémaintenance : défaut 06 -synchronizeRemote()-**
Description: --
Remède: --

100917 **Télémaintenance : défaut 07 -socket(device/function %2):# %1**
Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: --
Remède: --

100918 **Télémaintenance : défaut 08 -socket(device %2)-timeout**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100921 **Télémaintenance: Attente de mise en ligne sur port: %1**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100922 **Télémaint. : liaison pas établie par PC distant, tps dépassé**
Description: --
Remède: --

100923 **Télémaintenance : liaison interrompue par PC distant**
Description: --
Remède: --

100924 **Télémaintenance : option SW pas active**
Description: --
Remède: --

100925 **Télémaintenance : la liaison avec le PC distant est terminée**
Description: --
Remède: --

100930 **pas d'autres réglages important si aucun serveur Ping**
Description: --
Remède: --

100931 **les réglages ont été enregistrés**
Description: --
Remède: --

100932 **!défaut(accès fichier) : impossible d'enregistrer**
Description: --
Remède: --

100933 **Temporisation dépassée : le sémaphore n'a pas été délivré**
Description: --
Remède: --

100934 **Télémaintenance : défaut 10 -SendFileToRemote()- %1**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

100935 **Télémaintenance : pas de réponse PC distant (tempor. dépassée)**
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

100936 Télémain.: !Port pour Teleservice sur régl.par défaut(5800)!

Description: --

Remède: --

100937 Télémaintenance : liaison établie avec %1

Paramètres: %1 = --

Description: --

Remède: --

100938 Supprimez une liaison dans le menu MS>>Lecteur log.>>Liaisons

Description: --

Remède: --

101000 Pas de liaison avec AP !

Description: Lors du démarrage, le contact avec l'API ne peut être établi, par ex. le programme de base API est erroné.

Remède: --

101001 Liste des états du système AP ne peut être lue !

Description: Après l'établissement de liaison, la liste des états du système ne peut pas être lue.

Remède: Activer / désactiver la commande

101002 Mot de passe erroné !

Description: Le mot de passe saisi est incorrect.

Remède: Saisir un mot de passe valide.

101003 Mot de passe défini pour %1 !

Paramètres: %1 = Niveau d'accès système, fabricant, service ou utilisateur.

Description: Le mot de passe pour le système, le fabricant, le service ou l'utilisateur a été activé avec succès.

Remède: --

101004 Mot de passe modifié pour %1 !

Paramètres: %1 = Niveau d'accès système, fabricant, service ou utilisateur.

Description: Le mot de passe pour le système, le fabricant, le service ou l'utilisateur a été modifié.

Remède: --

101005 Mots de passe ne concordent pas !

Description: Lors de la modification du mot de passe, le premier mot de passe saisi n'est pas identique au deuxième.

Remède: Saisir des mots de passe valides.

101006 Mot de passe effacé !

Description: Le mot de passe a été supprimé à l'aide de la touche "Supprimer mot de passe".

Remède: Saisir le mot de passe.

101007 Mot de passe pas défini !

Description: Pour la suppression du mot de passe, un droit d'accès plus élevé est nécessaire (au minimum le droit d'utilisateur).

Remède: Mettre à "1" le mot de passe avec un niveau d'accès plus élevé.

101008 Niveau courant d'accès: %1

Paramètres: %1 = Niveau d'accès système, fabricant, service ou utilisateur.

Description: En sélectionnant la fenêtre d'alarme, le niveau d'accès actuel est indiqué : système, fabricant, service ou utilisateur ou position du commutateur à clé 3/2/1/0.

Remède: --

101013 Introduction erronée - voir Aide - touche (i) !

Description: état de l'API : Lors de l'introduction d'une valeur dans l'état API, une erreur de syntaxe est survenue. La syntaxe de saisie est expliquée dans l'image d'aide.

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101014 Erreur à la lecture de données AP !

Description: --
Remède: --

101015 Erreur à l'écriture de données AP !

Description: --
Remède: --

101016 Erreur: adresse d'opérande supérieure à 65535 !!

Description: La plage de valeurs de l'adresse de l'opérande a été dépassée.
Remède: Utiliser une plage de valeurs plus restreinte pour l'adresse de l'opérande.

101017 Pas trouvé de masque de saisie AP !

Description: Aucun masque de saisie *.plc n'est disponible dans le système cible.
Remède: --

101018 Lecture possible seulement si AP à l'état actif

Description: Le mode actuel de l'état de l'API est 'désactivé', par ex. : après avoir actionné la touche logicielle "Modifier".
Remède: Mettre l'API dans l'état actif.

101019 Iniatialisation de l'état AP interne à HMI impossible !

Description: --
Remède: --

101020 Sauvegarde de l'état AP interne à HMI impossible !

Description: --
Remède: --

101100 Pas d'autorisation d'accès !

Description: Le niveau d'accès réglé est insuffisant pour afficher les fenêtres sélectionnées.
Remède: Saisir un mot de passe d'un niveau plus élevé.

101110 Erreur lors effacement général !

Description: --
Remède: --

101111 Pas d'axe configuré !

Description: La sélection de l'image "Axe service" ou "Paramètres machine des axes" est impossible en raison d'une mise en service incomplète.
Remède: Compléter la mise en service

101112 Pas d'entraînement configuré !

Description: L'image "Maintenance entraînement" ne peut être sélectionnée en raison de la mise en service incomplète.
Remède: Compléter la mise en service

101113 Pas de canal configuré !

Description: L'image "Paramètres machine de canal" ne peut être sélectionnée en raison de la mise en service incomplète.
Remède: Compléter la mise en service.

101114 Pas d'EBR configuré !

Description: L'image "Paramètres machine HSA" ne peut être sélectionnée en raison de la mise en service incomplète ou de l'absence d'entraînements HSA.
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101115 Pas d'EAV configuré !

Description: L'image "Paramètres machine VSA" ne peut être sélectionnée en raison de la mise en service incomplète ou de l'absence d'entraînements VSA/SLM.

Remède: --

101130 Numéro défaut pas défini : %1 %2

Paramètres: %1 = --
%2 = --

Description: Dans le domaine Mise en service, une fonction a été appelée qui, par la suite, ne peut être exécutée pour des raisons inconnues.

Remède: Ces chiffres peuvent éventuellement aider le service de maintenance.

101131 Pas de blocage régulateur lors lancement PI

Description: --

Remède: --

101132 Valeur incorrecte argument d'exécution

Description: --

Remède: --

101133 MDx120 CURRCTRL_GAIN n'a pas pu être calculé

Description: --

Remède: --

101134 MDx407 SPEEDCTRL_GAIN_1 n'a pas pu être calculé

Description: --

Remède: --

101135 MDx409 SPEEDCTRL_INTEGRATOR_TIME_1 n'a pas pu être calculé

Description: --

Remède: --

101136 MDx150 FIELDCTRL_GAIN n'a pas pu être calculé

Description: --

Remède: --

101137 MDx141 MAGNETIZING_REACTANCE = 0

Description: --

Remède: --

101138 MDx139/MDx140 MD_STATOR-/ROTOR_LEAKAGE_REACTANCE = 0

Description: --

Remède: --

101139 MDx134 MOTOR_NOMINAL_FREQUENCY = 0

Description: --

Remède: --

101140 MDx138 ROTOR_COLD_RESISTANCE = 0

Description: --

Remède: --

101141 MDx117 MOTOR_INERTIA = 0

Description: --

Remède: --

101142 PMx146< PMx142 MOTOR_MAX_ALLOWED_SPEED<FIELD_WEAKENING_SPEED

Description: --

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101143 MDx142 FIELD_WEAKENING_SPEED = 0

Description: --

Remède: --

101144 MDx118 MOTOR_STANDSTILL_CURRENT = 0

Description: --

Remède: --

101145 PM1104/1118 MOTOR_MAX_CURRENT/MOTOR_STANDSTILL_CURRENT > 900.0

Description: --

Remède: --

101146 Fichier(s) boot sauvegardé(s)

Description: Fichiers boot sauvegardés avec succès dans le domaine Mise en service, image Paramètres machine d'entraînement.

Remède: --

101147 Fichier(s) boot effacé(s)

Description: Fichiers boot supprimés avec succès dans le domaine Mise en service, image Paramètres machine d'entraînement.

Remède: --

101148 PM régulat. calculés

Description: Les paramètres de régulation ont été calculés avec succès dans le domaine Mise en service, image Paramètres machine d'entraînement.

Remède: --

101149 PM visualisation transférés en mémoire

Description: --

Remède: --

101150 PM activés

Description: Les paramètres machine dans le domaine de la mise en service, images des paramètres machine, ont été activés avec succès.

Remède: --

101151 MS réussie

Description: Dans le domaine Mise en service (image MS CN), l'une des trois fonctions :
- démarrage normal,
- démarrage avec valeurs par défaut
- démarrage de la mise a jour du logiciel
a été déclenchée avec succès.

Remède: --

101152 Erreur lors communication avec NCK

Description: --

Remède: --

101153 Communication HMI-NCK: erreur %1 %2

Paramètres: %1 = Classe d'erreur
%2 = Code d'erreur

Description: Une touche a été actionnée dans le domaine Mise en service, par ex. : la touche "Calculer les paramètres régulation".
Comme signalisation en retour pour cet appel de fonction, le NCK ou l'entraînement émet un message d'erreur non spécifié.
A l'aide des deux valeurs hexadécimales (classe d'erreur, code d'erreur), le technicien de mise en service peut effectuer le diagnostic de l'erreur.

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101154 Service PI refusé

Description: L'état actuel du NCK / entraînement n'autorise pas la fonction sélectionnée.

Remède: voir le manuel de mise en service.

101155 Chemin d'accès %1 inexistant

Paramètres: %1 = Chemin d'accès

Description: Une fonction fichier, par ex. sauvegarde des fichiers boot, fait référence à un chemin d'accès non existant.

Remède: Activer / désactiver la commande ou voir manuel de mise en service.

101156 Fonction pas admise

Description: La fonction sélectionnée n'est pas autorisée.

Remède: voir le manuel de mise en service.

101157 Fichier %1 inexistant

Paramètres: %1 = nom de fichier

Description: Dans le domaine Mise en service, la touche logicielle "Supprimer les fichiers boot " a éventuellement été actionnée bien qu'aucun fichier boot ne soit disponible.

Remède: --

101158 Fonction pas autorisée dans état fonct. actuel

Description: L'état actuel de l'entraînement n'autorise pas cette fonction.

Remède: --

101159 Bloc distant dans mauvais état

Description: L'état actuel de l'entraînement n'autorise pas cette fonction.

Remède: --

101160 Date et heure de l'AP réglées

Description: La date et l'heure ont été modifiées dans l'état de l'API.

Remède: --

101161 Entraînement pas en fonctionnement cyclique!

Description: La mise en service n'a pas été effectuée complètement. Pour cette raison, la fonction "Calcul des paramètres moteur" ne peut être sélectionnée.

Remède: --

101162 MDx134/MDx400 MOTOR_NOMINAL_FREQUENCY/MOTOR_RATED_SPEED inval.

Description: --

Remède: --

101163 PMx130 MOTOR_NOMINAL_POWER <= 0

Description: --

Remède: --

101164 PMx132 MOTOR_NOMINAL_VOLTAGE <= 0

Description: --

Remède: --

101165 MDx103 MOTOR_NOMINAL_CURRENT <= 0

Description: --

Remède: --

101166 PMx129 POWER_FACTOR_COS_PHI pas admis

Description: --

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101167 MDx134/MDx400 MOTOR_NOMINAL_FREQUENCY/MOTOR_RATED_SPEED inval.

Description: --
Remède: --

101168 Avertis: PMx142 FIELD_WEAKENING_SPEED<PMx400 MOTOR_RATED_SPEED

Description: --
Remède: --

101169 Date et heure n'ont pu être réglés !

Description: --
Remède: --

101200 Données Safety Integrated copiées

Description: La fonction de copie des données SI a été exécutée avec succès.
Remède: --

101201 Param. Safety-Integrated confirmés

Description: La fonction "Confirmer les données SI" a été terminée avec succès.
Remède: --

101202 Param. SI sont copiées de Axe %1 vers Entraînement %2

Paramètres: %1 = Nom d'axe
%2 = numéro d'entraînement
Description: Ce message apparaîtra pendant l'exécution de la fonction "Copier les données SI".
Remède: --

101203 Param. SI pas complètement copiés

Description: Pendant l'exécution de la fonction Copier les données SI, une erreur s'est produite si bien que les données SI n'ont pas pu être copiées entièrement.
Remède: --

101204 Param. SI pas confirmés

Description: En raison d'une erreur pendant le traitement, la fonction "Confirmer les données SI" ne sera pas exécutée.
Remède: --

101205 Params entraîn. modifiés ? -> Pas oublier sauveg.fich.bootage!

Description: Lors de la fermeture des fenêtres des paramètres machine des entraînements, le système rappelle à l'opérateur de sauvegarder les fichiers boot pour éviter une perte des paramètres éventuellement modifiés.
Remède: --

101206 Recherche en cours, attendez SVP...

Description: Dans les images des paramètres machine, la fonction de recherche a été déclenchée.
Remède: --

101207 Positionner sur %1...

Paramètres: %1 = --
Description: Une image de liste, par ex. Paramètres machine généraux, a été sélectionnée.
Le HMI essaie de se positionner sur le paramètre sélectionné en dernier dans cette image.
Remède: --

101208 Confirmation des param. SI en cours: axe %1

Paramètres: %1 = --
Description: Dans le domaine Mise en service, la fonction "Confirmer les données Safety Integrated" a été lancée. Lors de l'exécution de cette fonction, ce message est généré pour l'utilisateur comme signalisation de retour sur le déroulement de la fonction.
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101209 Confirmation param. SI en cours: entraîn. %1

Paramètres: %1 = --

Description: Dans le domaine Mise en service, la fonction "Confirmer les données Safety Integrated" a été lancée. Lors de l'exécution de cette fonction, ce message est généré pour l'utilisateur comme signalisation de retour sur le déroulement de la fonction.

Remède: --

101210 PM en cours de préparation pour visualisation...

Description: Une image de liste pour qui les options d'affichage sont actives a été sélectionnée dans les paramètres machine.
Les paramètres machine de cette image sont individuellement contrôlés afin de déterminer s'ils peuvent être utilisés pour l'affichage.

Remède: --

101211 Adresse de NCK pas modifiée !

Description: Tentative de modifier l'adresse bus du NCK dans le domaine Mise en service.
La modification a été refusée par le NCK pour une raison inconnue.

Remède: --

101212 Adresse de NCK modifiée

Description: L'adresse de bus du NCK a été mise sur la valeur introduite.

Remède: --

101213 Adresse NCK pas valable !

Description: La valeur saisie pour la nouvelle adresse de bus du NCK est trop élevée.

Remède: --

101214 Initialisation de cette fenêtre a échouée !

Description: Tentative de sélectionner l'image Adresse NCK dans le domaine Mise en service.
Lors de la détermination des participants sur le bus, une erreur est apparue.
En raison de données incohérentes, cette image ne peut pas être affichée.

Remède: --

101300 Patientez SVP - commutation entre langues a lieu

Description: Dans le domaine Mise en service, la touche logicielle "Changement de langue" a été actionnée.
Rafraîchissement de l'affichage en cours.

Remède: --

101301 Versions enregistrées -> Sortie par %1

Paramètres: %1 = --

Description: --

Remède: --

101310 Erreur dans %1 : ligne %2 : erreur dans la structure XML

Description: --

Remède: Corriger l'erreur dans la ligne indiquée.

101311 Erreur dans %1 : ligne %2 : le chemin n'a pas été trouvé !

Description: --

Remède: Corriger le chemin d'accès dans la ligne indiquée.

101312 Erreur dans %1 : ligne %2 : le chemin est incorrect !

Description: --

Remède: Corriger le chemin d'accès dans la ligne indiquée.

101400 Clé de licence réglée !

Description: --

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101401 **Clé de licence est INSUFFISANTE !**
Description: --
Remède: --

101402 **Erreur à la réécriture des options !**
Description: --
Remède: --

101403 **Patientez SVP - Image de licence en cours de préparation ! (%1)**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

101500 **Pas de lecteur supplémentaire possible, option non active !**
Description: --
Remède: --

101600 **Code d'erreur inconnu: %1**
Description: --
Remède: --

101601 **Numéro de paramètre invalide.**
Description: --
Remède: --

101602 **Impossible de modifier la valeur du paramètre.**
Description: --
Remède: --

101603 **Limite supérieure / inférieure dépassée.**
Description: --
Remède: --

101604 **Indice erroné.**
Description: --
Remède: --

101605 **Pas de tableau.**
Description: --
Remède: --

101606 **Type de donnée erroné.**
Description: --
Remède: --

101607 **Valeur non admise.**
Description: --
Remède: --

101608 **Impossible de modifier la description.**
Description: --
Remède: --

101609 **Aucune donnée de description disponible.**
Description: --
Remède: --

101610 **Pas la maîtrise de commande**
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101611 **Aucun champ de texte disponible.**
Description: --
Remède: --

101612 **La demande n'a pas pu être exécutée du fait de l'état de fonctionnement actuel.**
Description: --
Remède: --

101613 **Valeur illicite.**
Description: --
Remède: --

101614 **Réponse trop longue.**
Description: --
Remède: --

101615 **L'adresse du paramètre est illicite.**
Description: --
Remède: --

101616 **Format erroné.**
Description: --
Remède: --

101617 **Le nombre de valeurs est inexact.**
Description: --
Remède: --

101618 **L'objet entraînement n'existe pas.**
Description: --
Remède: --

101619 **Paramètre momentanément désactivé.**
Description: --
Remède: --

101620 **Mémoire tampon trop petite pour répondre à la requête.**
Description: --
Remède: --

101621 **libre**
Description: --
Remède: --

101622 **Valeur illicite.**
Description: --
Remède: --

101623 **Le paramètre est indexé.**
Description: --
Remède: --

101624 **La demande n'est pas supportée.**
Description: --
Remède: --

101625 **Pas d'accès en écriture lorsque le régulateur est débloqué.**
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101626 **Unité inconnue.**
Description: --
Remède: --

101627 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Capteur (p10=4).**
Description: --
Remède: --

101628 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Moteur (p10=3).**
Description: --
Remède: --

101629 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service partie puissance (p10=2).**
Description: --
Remède: --

101630 **Accès en écriture uniquement en mise en service rapide (p10=1).**
Description: --
Remède: --

101631 **Accès en écriture uniquement à l'état Prêt (p10=0).**
Description: --
Remède: --

101632 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Réinitialisation des paramètres (p10=30).**
Description: --
Remède: --

101633 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Safety (p10=95).**
Description: --
Remède: --

101634 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Application technique / Unités (p10=5).**
Description: --
Remède: --

101635 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service (p10 différent de 0).**
Description: --
Remède: --

101636 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Téléchargement (p10=29).**
Description: --
Remède: --

101637 **Le paramètre ne doit pas être écrit par téléchargement.**
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101638 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Configuration de l'entraînement (appareil : p9=3).**

Description: --
Remède: --

101639 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Définition du type d'entraînement (appareil : p9=2).**

Description: --
Remède: --

101640 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Configuration de base de jeu de paramètres**

Description: --
Remède: --

101641 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Configuration de l'appareil (appareil : p9=1).**

Description: --
Remède: --

101642 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Téléchargement sur appareil (appareil : p9=29).**

Description: --
Remède: --

101643 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Réinitialisation des paramètres de l'appareil (appareil : p9=30).**

Description: --
Remède: --

101644 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Appareil prêt à fonctionner (appareil : p9=0).**

Description: --
Remède: --

101645 **Accès en écriture uniquement dans l'état de mise en service Appareil (appareil : p9 différent de 0)**

Description: --
Remède: --

101646 **pas de déblocage du paramétrage**

Description: --
Remède: --

101647 **Le paramètre ne doit pas être écrit par téléchargement.**

Description: --
Remède: --

101648 **Le transfert de la maîtrise de commande est bloqué par BI p806.**

Description: --
Remède: --

101649 **Connexion FCOM souhaitée impossible, car la sortie FCOM ne fournit pas de valeur en virgule flottante (format Float)**

Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

101650 **La connexion libre FCOM est bloquée par p300, p400 ou p922.**
Description: --
Remède: --

101651 **Aucune méthode d'accès n'a été définie.**
Description: --
Remède: --

101652 **en dessous de la limite valable actuellement**
Description: --
Remède: --

101653 **au-dessus de la limite valable actuellement**
Description: --
Remède: --

101654 **Inaccessible depuis le BOP.**
Description: --
Remède: --

101655 **Paramètre illisible depuis le BOP.**
Description: --
Remède: --

101656 **Accès en écriture interdit !**
Description: --
Remède: --

102000 **Erreur %1 %2**
Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: --
Remède: --

102001 **Pas de donnée choisie**
Description: --
Remède: --

102002 **Erreur écriture sur disque**
Description: --
Remède: --

102003 **Pas de donnée à archiver trouvée**
Description: --
Remède: --

102004 **Pas de nom introduit**
Description: --
Remède: --

102005 **Les données ne peuvent être déclarées ici**
Description: --
Remède: --

102006 **Erreur lors recopie %1**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

102007 Erreur lors effacement %1

Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

102008 Nom de fichier pas valable

Description: --
Remède: --

102009 Arrêt V24 pris en compte - Veuillez attendre !

Description: --
Remède: --

102010 Défaut lors transmission V24 -> journal de défauts

Description: --
Remède: --

102011 Le rangement du fich. n'est pas permis dans ce chemin d'accès

Description: --
Remède: --

102012 Transmission V24 interrompue

Description: --
Remède: --

102013 Erreur: V24 active

Description: --
Remède: --

102014 V24.DLL ne peut être chargé

Description: --
Remède: --

102015 V24 prête %1 %2

Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: --
Remède: --

102016 Changement groupe fonct. interdit

Description: --
Remède: --

102017 Sélectionnez lecteur/chemin pour archivage

Description: --
Remède: --

103000 Aucun bloc à corriger présent dans NCK

Description: Jusqu'à la version logicielle 3.x :
Impossible d'ouvrir la fenêtre Bloc de correction. Aucune correction de programme n'est possible dans le mode de fonctionnement Machine.
A partir de la version logicielle 4.1 :
La fenêtre Bloc de correction peut être ouverte dans l'état "Arrêt programme".
Le programme actuellement exécuté est ouvert pour l'édition.
La section de programme n'ayant pas encore été prise en compte par l'exécution du programme du NCK, peut être modifiée de façon permanente.
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

103001 Sélection possible seulement après libération ou à l'état RESET

Description: Pour pouvoir exécuter la fonction souhaitée (par ex. : Sélection de programme), le canal actuel doit se trouver à l'état Reset.

Remède: Déclencher Reset.

103002 La recopie dans le presse-papiers est impossible

Description: NCK refuse la copie vers le presse-papiers, par ex. parce qu'il n'y a plus de mémoire disponible ou que le nombre de programmes maximum gérable a été dépassé.

Remède: Effacer les programmes actuellement inutilisés.

103003 Effacement mémoire tampon MDA impossible

Description: NCN refuse l'effacement du tampon parce que le tampon est en cours d'exécution.

Remède: Attendre la fin de l'exécution du programme MDA ou déclencher Reset CN.

103004 Recherche de bloc impossible

Description: La recherche ne peut pas être lancée car le canal est activé.

Remède: Attendre la fin de l'exécution du programme ou déclencher Reset CN.

103005 Recherche de bloc en arrière uniquement possible sans calcul

Description: --

Remède: --

103006 Recherche d'bloc sans calcul uniquement poss.dans progr.princ.

Description: Lors de la recherche de bloc sans calcul, aucun appel de sous-programme ne peut être traité.

Remède: Si les sous-programmes doivent être traités, une recherche doit être effectuée avec le calcul.

103007 Clôture écrasement en mém. impossible dans cet état de canal

Description: L'écrasement en mémoire ne peut pas être terminé car le canal est encore actif.

Remède: Attendre la fin de l'exécution du programme ou déclencher Reset CN.

103008 Recherche de bloc démarrée dans canal %1 - Veuillez attendre !

Paramètres: %1 = Numéro du canal

Description: La recherche de bloc commencée n'est pas encore terminée.

Remède: A la fin de la recherche de bloc, le texte sera effacé automatiquement.
Attendre la fin de la recherche de bloc ou déclencher Reset CN.

103009 Conflit entre type et destination recherche !

Description: La destination de la recherche saisie n'est pas compatible avec le type de recherche :
Le caractère de début de numéro de bloc "N" ou ":" absent,
seuls les chiffres de 0 à 9 sont permis.

Remède: Corriger la saisie d'après le type.
A partir de la version logicielle 3.x : La saisie incorrecte est supprimée et le curseur avance sur le champ suivant.
A partir de la version logicielle 4.1 : La saisie incorrecte n'est pas supprimée et
le curseur reste positionné sur le champ en question.

103010 Nom de fichier pas valable

Description: Le nom de fichier saisi :
peut comporter 32 caractères max. (lettres, chiffres, caractère de soulignement ; y compris l'identification du bloc et du programme : _N_ et _MPF), ce qui correspond à 25 caractères utiles,
pas de séparateur (par ex. : /)
doit contenir des lettres en première et deuxième positions.

Remède: --

103011 Pas de progr. sélect. - recherche bloc terminée

Description: Aucun programme actuellement sélectionné, donc pas de recherche possible.

Remède: Sélectionner un programme.

103012 Fonction de sécurité pas active

Description: --

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

103013 L'assentiment n'a pas pu être donné

Description: --

Remède: --

103014 Référencez d'abord les axes

Description: L'accostage du point de référence n'a pas encore été effectué ou n'est pas terminé.

Remède: Effectuer un accostage du point de référence.

103015 Attention! Système d'unités basculé de inch en métrique

Description: --

Remède: --

103016 Attention! Système d'unités basculé de métrique en inch

Description: --

Remède: --

103017 Effleurement impossible car rotation dans %1

Paramètres: %1 = --

Description: --

Remède: --

103018 Orientation: actualisation terminée

Description: --

Remède: --

103019 Orientation: actualisation impossible

Description: --

Remède: --

104000 Outil courant pas trouvé

Description: Si le curseur est positionné sur une ligne vide, dans la fenêtre "liste du magasin", aucun outil ne peut être localisé après l'actionnement de la touche logicielle "Données d'outils".

Remède: Positionner le curseur sur l'outil.

104001 Pas d'autre outil

Description: Après avoir actionné la touche logicielle "N° T +" ou "N° T -", le numéro d'outil immédiatement supérieur ou immédiatement inférieur sera cherché.
Si aucun autre outil n'est disponible, ce message sera émis.

Remède: --

104002 Pas d'autre tranchant

Description: Après avoir actionné la touche logicielle "N°D +" ou "N° D -", le tranchant immédiatement supérieur ou immédiatement inférieur sera cherché.
Si aucun autre tranchant n'est disponible,
ce message sera émis.

Remède: --

104003 Il n'y pas d'outil

Description: Aucun outil n'a été configuré.

Remède: Créer des outils.

104004 Pas d'outil actif

Description: Après avoir actionné la touche logicielle "N° T+D actuel" dans la fenêtre "Liste des outils", aucun outil n'a été trouvé car aucun programme pièce n'est actif, ou alors dans le programme pièce actuel, aucun outil n'est sélectionné.

Remède: Sélectionner un outil.

104005 Pas de tranchant actif

Description: Un outil courant, mais sans aucun tranchant actuel, est disponible.

Remède: Sélectionner le tranchant courant.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

104006 Pas de zone TO dans canal courant

Description: Aucun domaine de CO n'est attribuée au canal courant.
Remède: Attribuer, à l'aide du paramètre machine, un domaine CO au canal actuel ou basculer le canal.

104007 Erreur lors de la définition de l'outil

Description: L'outil ne pouvait pas être créé car, par exemple, le nombre maximum d'outils possible est déjà atteint.
Remède: Augmenter, à l'aide du paramètre machine, le nombre maximum d'outils ou effacer les outils inutilisés.

104008 Erreur lors déf. tranchant

Description: Aucun nouveau tranchant ne pouvait être créé, car le nombre maximum de tous les tranchants a déjà été atteint (exemple).
Remède: Supprimer les tranchants inutilisés.

104009 Erreur l'écriture type d'outil

Description: --
Remède: --

104010 Erreur l'écriture position outil

Description: --
Remède: --

104011 Erreur lors effacement outil

Description: Impossible de supprimer l'outil. Peut-être est-il en cours d'utilisation.
Remède: --

104012 Pas de broche pilote

Description: Aucune broche pilote n'a été configurée.
Remède: Configurer la broche pilote à l'aide des paramètres machine.

104013 Erreur lors effac.group.fonc

Description: --
Remède: --

104014 Entrée erronée

Description: La valeur saisie n'est pas autorisée (par ex. en dehors des limites définies pour la saisie).
Remède: Respecter la plage de valeurs.

104015 Nombre de paramètres par tranchant est nul

Description: Le nombre de paramètres par tranchant n'a pas été configuré.
Remède: Configurer le nombre des paramètres par tranchant via le paramètre machine.

104016 Pas de broche

Description: Aucune broche n'a été configurée.
Remède: Configurer la broche à l'aide des paramètres machine.

104017 Pas de frame réglable courant actif

Description: --
Remède: --

104018 Outil manque

Description: L'outil déclaré n'existe pas
Remède: --

104019 Type d'outil inexistant

Description: Le type d'outil déclaré est inexistant.
Remède: Déclarer un type d'outil valide.

104020 Pas trouvé d'emplacement vide

Description: Il n'y a pas d'emplacement libre correspondant aux paramètres de recherche indiqués.
Remède: Corriger les paramètres de recherche.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

104021 Erreur durant recherche emplacem. libre
Description: --
Remède: --

104022 Erreur lors recherche emplacement courant
Description: --
Remède: --

104023 Erreur au chargement d'outil
Description: Lors du chargement d'un outil, une erreur est survenue. Le processus a été annulé.
Remède: Vérifier le chargeur.

104024 Erreur lors décharg. outil
Description: Lors du déchargement d'un outil, une erreur est survenue. Le processus a été annulé.
Remède: Vérifier le déchargeur.

104025 Pas configuré de magasin
Description: Aucun magasin n'a été configuré.
Remède: Configurer un magasin à l'aide des paramètres machine.

104026 Attention: chargement outil en cours !
Description: Remarque concernant l'action de chargement.
Remède: Attendre la fin du chargement.

104027 Attention: déchargement outil en cours !
Description: Remarque concernant l'action de déchargement.
Remède: Attendre la fin du chargement.

104028 Erreur à l'accès aux données générales d'outil
Description: --
Remède: --

104029 Chargement de cet emplacement impossible
Description: L'emplacement est peut-être déjà occupé.
Remède: Sélectionner un autre emplacement de chargement

104030 Pas d'autre donnée
Description: Toutes les données disponibles ont déjà été affichées.
Remède: --

104031 Pas d'outil présélectionné
Description: --
Remède: --

104032 Pas de tranchant présélectionné
Description: --
Remède: --

104033 Erreur lors effacement tranchant
Description: --
Remède: --

104034 Aucun décalage d'origine sélectionné
Description: --
Remède: --

104035 Position moins décalage grossier a été prise en compte
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

104100 **PA: Erreur à l'ouverture du menu**
Description: --
Remède: --

104101 **PA: Erreur à l'ouverture de la fenêtre**
Description: --
Remède: --

104102 **PA: Erreur à la lecture nbre nº T**
Description: --
Remède: --

104103 **PA: Erreur à la lecture nbr.param./tranchant**
Description: --
Remède: --

104104 **PA: Erreur à la lecture outil courant**
Description: --
Remède: --

104105 **PA: Erreur à la lect. nº D cour.**
Description: --
Remède: --

104106 **PA: Mémoire globale pleine**
Description: --
Remède: --

104107 **PA: Erreur à la lect. bloc-notes**
Description: --
Remède: --

104108 **PA: Erreur à la lecture param de tranchant**
Description: --
Remède: --

104109 **PA: Erreur à la lect. nbr.tranchants**
Description: --
Remède: --

104110 **PA: Erreur à la lecture outil**
Description: --
Remède: --

104111 **PA: Erreur à la lect. nbr.outils**
Description: --
Remède: --

104112 **PA: Erreur à la lect. zone TO**
Description: --
Remède: --

104113 **PA: Erreur à la lect. nº outil**
Description: --
Remède: --

104114 **PA: Erreur à l'écriture bloc-notes**
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

104115 PA: Erreur à la lect. unité avance JOG
Description: --
Remède: --

104116 PA: Unité avance JOG pas G94/95
Description: --
Remède: --

104117 PA: Erreur à l'écriture unité avance JOG
Description: --
Remède: --

104118 PA: Erreur à la lect.avance pour JOG
Description: --
Remède: --

104119 PA: Valeur avance hors plage
Description: --
Remède: --

104120 PA: Erreur à l'écriture val.avance JOG
Description: --
Remède: --

104121 PA: Erreur à la lecture nombre broche
Description: --
Remède: --

104122 PA: Erreur à la lect. état broche
Description: --
Remède: --

104123 PA: Erreur à la lecture nom broche
Description: --
Remède: --

104124 PA: Erreur à la lect. type outil
Description: --
Remède: --

104125 PA: Outil suivant sans tranchant
Description: --
Remède: --

104126 PA: Erreur à la lect. unité base globale
Description: --
Remède: --

104127 PA: Erreur à la lect. nbr.axes géométriques
Description: --
Remède: --

104128 PA: Erreur à la lecture nbr.axes suppl.
Description: --
Remède: --

104129 PA: Erreur à la lecture nbr.axes machine
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

104130 **PA: Erreur à la lect. nbr. broches**
Description: --
Remède: --

104131 **PA: Erreur à la lecture nbr. param. R**
Description: --
Remède: --

104132 **PA: Err.lect.nbr.user frame**
Description: --
Remède: --

104133 **PA: Erreur à la lecture automain/à-coup**
Description: --
Remède: --

104134 **PA: Erreur à l'écriture automain/à-coup**
Description: --
Remède: --

104135 **PA: Erreur lors activation du frame utilisateur**
Description: --
Remède: --

104136 **PA: erreur lecture donnée DO Bloc %1 Indice colonne %2**
Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: --
Remède: --

104137 **PA: erreur à l'écriture de donnée NPV Bloc %1 Indice de colonne %2**
Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: --
Remède: --

104201 **Erreur lors positionnement/libération sémaphore**
Description: --
Remède: --

104202 **Descripteur d'outil pas défini**
Description: --
Remède: --

104203 **Espace pas autorisé dans descripteur d'outil**
Description: --
Remède: --

104204 **Aucun nouvel outil n'a été créé**
Description: --
Remède: --

104205 **Outil existe déjà**
Description: --
Remède: --

104206 **Pas de magasin**
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

104207 Le magasin n'est pas défini
Description: --
Remède: --

104208 Uniquement 1..7 admissibles pour taille d'outil (G, D, H, B)
Description: --
Remède: --

104209 Outil factice ne peut pas être créé
Description: --
Remède: --

104210 Outil manque
Description: --
Remède: --

104211 Numéro d'outil vaut 0
Description: --
Remède: --

104212 Outil déjà chargé
Description: --
Remède: --

104213 Emplacement déjà chargé
Description: --
Remède: --

104214 Erreur lors positionnement magasin
Description: --
Remède: --

104215 Erreur lors déchargement outils
Description: --
Remède: --

104216 Erreur lors déplacement outils
Description: --
Remède: --

104217 Erreur lors chargement outils
Description: --
Remède: --

104218 Attention: déchargement outil en cours !
Description: --
Remède: --

104219 Attention: chargement outil en cours !
Description: --
Remède: --

104220 Attention: déplacement outil en cours !
Description: --
Remède: --

104221 Erreur lors de la définition de l'outil
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

104222 Paramètres pas permis
Description: --
Remède: --

104223 Erreur à la lecture du bloc TD
Description: --
Remède: --

104224 Type d'outil pas permis
Description: --
Remède: --

104225 Pas de mémoire TO dans le canal
Description: --
Remède: --

104226 Erreur à la lecture dans bloc-notes
Description: --
Remède: --

104227 Erreur à l'écriture dans bloc-notes
Description: --
Remède: --

104228 Erreur lors recherche emplacement libre
Description: --
Remède: --

104229 Emplacement libre pas trouvé
Description: --
Remède: --

104230 Attention: outil chargé ne peut pas être effacé !
Description: --
Remède: --

104231 Erreur à la lecture nombre de tranchants
Description: --
Remède: --

104232 Erreur à la lecture nombre tranchants utilisat.
Description: --
Remède: --

104233 Point chargement pas trouvé
Description: --
Remède: --

104234 Uniquement bloc mémoire 0..14 pour bloc-notes
Description: --
Remède: --

104235 Uniquement lignes 1..15 admissibles dans table
Description: --
Remède: --

104236 Points de chargement: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

104237 Emplacement courant (point de chargement) du magasin réel: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

104238 Emplacement libre %1 trouvé
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

104239 Erreur de syntaxe. Seules ces lettres sont permises: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

104240 Emplacement %1 trouvé
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

104241 Magasin %1 trouvé
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

104242 Numéro d'emplacement pas permis
Description: --
Remède: --

104243 Numéro de magasin pas permis
Description: --
Remède: --

104244 Erreur lors lecture données utilisateur tranch.
Description: --
Remède: --

104245 Erreur lors écriture données utilisateur tranch.
Description: --
Remède: --

104246 Erreur à la lecture données utilisateur outil
Description: --
Remède: --

104247 Erreur à l'écriture données utilisateur outil
Description: --
Remède: --

104248 Erreur à la lecture des données de surveillance
Description: --
Remède: --

104249 Erreur à l'écriture des données de surveillance
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

104250 Emplacement n'est pas libre ou n'existe pas

Description: --
Remède: --

104251 Il n'y a qu'un magasin !

Description: --
Remède: --

104252 Uniquement 0 et 1 admis pour surveil.durée vie/nombre pièces !

Description: --
Remède: --

104253 Uniquement surveil. durée de vie ou nombre de pièces possible

Description: --
Remède: --

104254 Numéro d'emplacement ou de magasin pas permis

Description: --
Remède: --

104255 Fonction Emplacement courant pas valable pour emplacem.tampon

Description: --
Remède: --

105000 Erreur %1 ! %2

Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: Erreur interne au système.
Un accès à la mémoire a échoué. Cette erreur ne doit pas survenir pendant le fonctionnement normal.
Remède: --

105001 Description cycle '%1' inexistante

Paramètres: %1 = --
Description: La description des cycles sc.com n'a pas été trouvée dans le système de fichiers NCK.
Remède: --
--

105002 Fichier %1 existe déjà

Paramètres: %1 = --
Description: Le nom de fichier saisi existe déjà dans ce répertoire.
Remède: --

105003 Pièce %1 existe déjà

Paramètres: %1 = --
Description: Le nom de pièce saisi existe déjà dans ce répertoire.
Remède: --

105004 Tampon d'insertion vide ! Pour INSERER, d'abord COPIER

Description: Aucun fichier ne pouvait être inséré, car aucun fichier n'a été copié au préalable dans le tampon d'insertion.
Remède: --

105005 Des pièces peuvent uniquement être insérées ici

Description: Le fichier copié précédemment n'est pas du type _wpd et ne peut donc être inclus dans le répertoire pièce.
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

105006 Des fichiers peuvent uniquement être insérés ici

Description: Tentative de copier un fichier du type _wpd (c.-à-d. une pièce) dans le répertoire pièce et de l'insérer dans un répertoire de programme.

Remède: --

105007 Pas de nom indiqué

Description: --

Remède: Attendre la fin du chargement.

105008 Erreur mémoire l'écriture appel cycle

Description: Les ressources du HMI sont épuisées.
Il n'y plus de capacité de mémoire dynamique disponible.

Remède: --

105009 Pas de droit d'écrasement des données

Description: Le fichier est protégé en écriture.

Remède: --

105010 Pas de donnée sélectionnée

Description: Le curseur n'est pas positionné sur un nom de fichier valide.

Remède: --

105011 Liste de cycles %1 inexistante

Paramètres: %1 = --

Description: La vue d'ensemble des cycles cov.com n'a pas été trouvée dans le système de fichiers NCK.

Remède: --

105012 Programme pas ou seulement partiellement éditable (Reset CN)

Description: Le programme sélectionné est en cours d'exécution.

Remède: --

105013 Données copiées insérables avec TL 'Insérer'

Description: Les données copiées ont été placées dans le presse-papiers et elles peuvent être insérées à un endroit au choix à l'aide de la touche logicielle "Insertion".

Remède: --

105014 Erreur lors recopie ! %1

Paramètres: %1 = --

Description: Impossible de copier le fichier.

Remède: --

105015 Erreur lors remommination ! %1

Paramètres: %1 = --

Description: Impossible de renommer le fichier.

Remède: --

105016 Erreur lors effacement ! %1

Paramètres: %1 = --

Description: Impossible de supprimer le fichier.

Remède: --

105017 Sélect.possible seulement après libération ou à l'état RESET %1

Paramètres: %1 = --

Description: Le programme sélectionné est soit actuellement édité, soit encore non validé.

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

105018 Erreur lors création programme ! %1

Paramètres: %1 = --
Description: Le programme ne pouvait pas être créé : probablement manque de capacité mémoire.
Remède: --

105019 Erreur ouvert. fenêtre ! %1

Paramètres: %1 = --
Description: Impossible d'ouvrir la fenêtre.
Erreur système qui ne doit pas se produire en mode normal.
Remède: --

105020 Erreur fermet. fenêtre ! %1

Paramètres: %1 = --
Description: Impossible de fermer la fenêtre.
Erreur système qui ne doit pas se produire en mode normal.
Remède: --

105021 Erreur lors création pièce ! %1

Paramètres: %1 = --
Description: Impossible de créer la pièce.
Remède: --

105022 Erreur à la libération ! %1

Paramètres: %1 = --
Description: Le programme ne pouvait pas être débloqué.
Remède: --

105023 Fichier %1 existant !

Paramètres: %1 = --
Description: Le fichier ne peut être copié vers ce répertoire car un fichier du même nom s'y trouve déjà.
Remède: --

105024 Vérif.val.!Au moins 1 val.en dehors des limites d'introduct.

Description: Dans l'image des paramètres de cycle, une valeur non valide a été introduite.
Remède: --

105025 Attendez SVP, répertoire en cours de préparation

Description: Détermination des données nécessaires à la représentation du répertoire en cours.
Remède: --

105026 Attention: programme simulé et programme édité sont différents

Description: Le programme actuellement exécuté n'est pas identique au programme ouvert dans l'éditeur.
Remède: --

105027 Sélection réussie

Description: --
Remède: --

105028 Sélection impossible

Description: --
Remède: --

105030 Patientez SVP: renumérotation en cours (%1)!

Paramètres: %1 = --
Description: Les blocs du programme pièce seront renumérotés.
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

105031 Renumérotation a été abandonnée !

Description: La nouvelle numérotation séquentielle du programme pièce a été annulée.
Raison possible de l'erreur : trop peu de mémoire pour le programme pièce.

Remède: --

105032 Renumérotation terminée !

Description: La nouvelle numérotation séquentielle du programme pièce a été effectuée sans erreur.

Remède: --

105033 Renumérotation incomplète, longueur maxi bloc dépassée (%1)

Paramètres: %1 = --

Description: --

Remède: --

105041 Numéro de bloc trop grand !

Description: En raison du pas de déplacement défini ainsi que de la taille du programme, le numéro de bloc devient supérieur à 999999.

Remède: --

105042 Numéro de bloc inadmissible !

Description: Le premier numéro de bloc est inférieur à 0 ou supérieur à 999999.

Remède: --

105043 Pas est inadmissible !

Description: Le pas de déplacement a été introduit en valeur négative.

Remède: --

105050 Patientez SVP: sortie graphique en cours !

Description: Les images d'aide sont traitées pour l'affichage.

Remède: --

105051 %1

Paramètres: %1 = --

Description: Ici, les textes longs dynamiques sont générés pour le paramétrage du cycle.

Remède: --

105052 Erreur dans la description du cycle %1 !

Paramètres: %1 = --

Description: La description des cycles sc.com, uc.com contient une ligne qui ne peut pas être interprétée.
Avec < xxx >, cette ligne sera générée.

Remède: --

105053 Pas de cycle dans la ligne courante !

Description: Le curseur de l'éditeur est dans une ligne ne contenant pas de cycle.
Décompilation impossible.

Remède: --

105054 Erreur lors appel description de cycle !

Description: Un des fichiers de description des cycles sc.com, cov.com ne contient pas de paramètre interprétable.
L'initialisation des cycles est annulée.

Remède: --

105060 Patientez SVP: initialisation de l'assistance pour cycles

Description: Les fichiers de description des cycles sont interprétés et préparés pour la représentation à l'écran.

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

105061 Erreur à l'ouverture du fichier %1 !

Paramètres: %1 = --
Description: Impossible d'ouvrir le fichier indiqué.
Erreur interne au système qui ne se produit pas en mode normal.
Remède: --

105062 Erreur lors fermeture du fichier %1 !

Paramètres: %1 = --
Description: Impossible de fermer le fichier indiqué.
Erreur interne au système qui ne se produit pas en mode normal.
Remède: --

105063 Erreur lors positionnement dans le fichier %1 !

Paramètres: %1 = nom de fichier
Description: Impossibilité de positionner dans le fichier indiqué.
Erreur interne au système qui ne se produit pas en mode normal.
Remède: --

105064 Erreur à la lecture du fichier %1 !

Paramètres: %1 = --
Description: Impossible de lire le fichier indiqué.
Erreur interne au système qui ne se produit pas en mode normal.
Remède: --

105070 Patientez SVP: initialisation de la simulation démarrée !

Description: L'affichage graphique des distances à parcourir est initialisé.
Remède: --

105071 La simulation n'a pas pu être chargée !

Description: --
Remède: --

105072 Erreur lors de l'activation du fichier !

Description: --
Remède: --

105075 Nb. d'axes géométriques défini dans canal %1 insuff.,%nla description implifiée du contour est impossible

Paramètres: %1 = --
Description: Les noms d'axe de préréglage sont utilisés pour les axes nécessaires.
Remède: --

105076 Seuls 2 axes géométriques sont définis dans le canal %1 ->%nle plan de travail %2 est fixé !

Paramètres: %1 = --
%2 = --
Description: --
Remède: --

105080 Fichier déjà sélectionné : %1

Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

105081 Le contenu a été sauvegardé dans %1

Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

105082 Sélection du 2ème fichier impossible ! L'appareil a été retiré !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107000 Erreur à la lecture du bloc-notes
Description: --
Remède: --

107001 Erreur lecture de données MCU
Description: --
Remède: --

107002 Erreur à l'écriture de données MCU
Description: --
Remède: --

107003 MCU: Pas de mémoire disponible
Description: --
Remède: --

107004 MCU: Fichier inexistant
Description: --
Remède: --

107010 MCU : Attendre svp ! sauvegarde des données en cours !
Description: --
Remède: --

107011 MCU : Sauvegarde des données terminée sans erreur !
Description: --
Remède: --

107021 MCU.INI : nombre d'axes erroné
Description: --
Remède: --

107022 MCU.INI : fichier inexistant/erroné (%1)
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107023 MCU.INI : paramètres d'un axe erronés
Description: --
Remède: --

107024 MCU.INI: Pas indiqué tous les axes
Description: --
Remède: --

107031 MCU: Commande inconnue
Description: --
Remède: --

107032 MCU: Erreur dans bloc de gestion serveur
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

107033 **MCU: Pas de bloc de gestion de tables disponible**
Description: --
Remède: --

107034 **MCU: Erreur dans bloc de gestion des tables**
Description: --
Remède: --

107035 **MCU: Données d'outil pas sauvegardées**
Description: --
Remède: --

107036 **MCU: Données d'outil pas mémorisées sur FEPROM**
Description: --
Remède: --

107041 **MCU: Valeur décalage d'orgine erronée**
Description: --
Remède: --

107042 **MCU: Valeur vitesse d'avance erronée**
Description: --
Remède: --

107043 **MCU: Valeur distance à parcourir / position erronée**
Description: --
Remède: --

107050 **MCU: Programme en cours d'exécution, sélection impossible !**
Description: --
Remède: --

107051 **MCU: Attendez SVP, progr. de déplacement en cours de lecture !**
Description: --
Remède: --

107052 **MCU: Attendez SVP, progr.déplacement en cours de transmission!**
Description: --
Remède: --

107053 **MCU: Programme de déplacement existe déjà !**
Description: --
Remède: --

107054 **MCU: Programme de déplacement inexistant !**
Description: --
Remède: --

107055 **MCU: Un programme actif ne peut être modifié !**
Description: --
Remède: --

107058 **MCU: Transmission programme déplacement terminée sans erreur !**
Description: --
Remède: --

107059 **MCU: Transmission programme déplacement interrompue !**
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

107061 MCU: Ce numéro de programme existe déjà !
Description: --
Remède: --

107062 MCU: nº programme inadmissible (1 ... 199) !
Description: --
Remède: --

107063 MCU: nº bloc inadmissible %1 !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107064 MCU: Fonction G pas admise !
Description: --
Remède: --

107065 MCU: Nº correcteur d'outil (D.) inadmissible (0 ... 20) !
Description: --
Remède: --

107066 MCU: Seules fonctions M autorisées pendant un arrêt temporisé!
Description: --
Remède: --

107067 MCU: Insertion de bloc impossible !
Description: --
Remède: --

107068 MCU: Appel sous-progr. possible seulement avec nombre appels !
Description: --
Remède: --

107069 MCU: Ajoute de bloc impossible !
Description: --
Remède: --

107080 MCU: Erreur inconnue dans %1 !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107081 MCU: Ordre en cours d'exécution (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107082 MCU: Numéro d'ordre inconnu (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107083 MCU: Code opération erroné pour acquit (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

107084 MCU: Variateur non numérique (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107085 MCU: Numéro de servo inconnu (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107086 MCU: Attente d'un acquit de Stop (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107087 MCU: Etat de gestion inconnu (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107088 MCU: Non autorisé dans ce mode de fonctionnement de l'AP (%1)!
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107090 MCU: Erreur de syntaxe (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107091 MCU: Règles de coordination ont été enfreintes (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107092 MCU: Niveau de protection de la fonction insuffisant (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107093 MCU: Service PI inconnu (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107094 MCU: Contexte non supporté (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107095 MCU: Apparition d'un défaut grave (%1)
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

107096 MCU: Taille de PDU erronée (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

107100 MCU: Apparition d'une erreur inconnue (%1) !
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

108000 Pas de mémoire dynamique disponible
Description: --
Remède: --

108001 Pas d'entrée dans fichier diagnostic
Description: --
Remède: --

108002 Trop d'entrées/d'erreurs
Description: --
Remède: --

108003 Modification d'état
Description: --
Remède: --

108004 Défaut de communication avec tâche HIGraph
Description: --
Remède: --

108005 Trop de requêtes à tâche HiGraph
Description: --
Remède: --

108006 Entrées manquantes pour diagnostic HiGraph (p.ex.Z_FEHLER_ALT)
Description: --
Remède: --

108007 Passage à transition suivante impossible
Description: --
Remède: --

108008 Passage à transition précédente impossible
Description: --
Remède: --

108009 Passage à la condition suivante impossible
Description: --
Remède: --

108010 Passage à la condition précédente impossible
Description: --
Remède: --

108011 Pas trouvé d'affectation adéquate
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

108012 Loupe de surveillance est vide

Description: --

Remède: --

109000 Nouvelle adresse NCK transmise à NCK

Description: --

Remède: --

109001 pas de basculement: blocage basculem. actif dans AP courant

Description: Le HMI essaie de se déconnecter de cette NCU.
La commutation du HMI est bloquée dans l'interface en ligne HMI-AP du DB19.
(MMCx_SHIFT_LOCK = TRUE, x = 1,2)

Remède: --

109002 pas de basculement: AP destination occupé, essayer à nouveau

Description: Le HMI essaie de se connecter à cette NCU.
Le HMI a envoyé une requête à l'AP cible et attend l'acquittement.
Le HMI ne reçoit pas d'acquittement car l'interface de paramètre HMI dans DB19 est occupée par un autre HMI.

Remède: Répéter la commande de conduite à une date ultérieure car l'interface des paramètres du HMI n'est occupée que brièvement dans le DB19.

109003 pas de basculement: blocage basculem. actif dans AP destinat.

Description: Le HMI essaie de se connecter à cette NCU.
La commutation du HMI est bloquée dans l'interface en ligne HMI-AP du DB19.
(MMCx_SHIFT_LOCK = TRUE, x = 1,2)

Remède: Le blocage / déblocage de la commutation du HMI s'effectue dans le programme AP du constructeur de la machine.
Consulter la documentation du constructeur de la machine.

109004 Pas de basculement: AP occupé par des HMI prioritaires

Description: Le HMI a essayé de se connecter à la NCU occupée par deux HMI de priorité plus élevée.

Remède: Connecter l'un des deux HMI de priorité plus élevées sur une autre NCU.

109005 Pas de basculement: pas de HMI à supplanter à AP de destinat.

Description: Le HMI essaie de se connecter à cette NCU.
Deux HMI sont connectés à cette NCU, sur lesquels des processus non interruptibles sont actifs (par ex. : transfert de données entre module HMI et NCU).

Remède: Attendre jusqu'à ce qu'au moins un des deux HMI puisse être remplacé ; répéter la commutation.

109006 pas de basculement: canal sélectionné non valide

Description: Le HMI a été connecté à cette NCU sur un canal qui n'existe pas.

Remède: Régler le canal ou adapter le paramétrage du NETNAMES.INI.

109007 Basculement entre canaux en cours

Description: La commutation entre canaux a été déclenchée.
Un autre HMI doit éventuellement être remplacé.

Remède: --

109008 Activation en cours

Description: La commutation du mode de conduite passif vers le mode de conduite actif a été déclenchée.

Remède: --

109009 Basculement: état interne erroné

Description: --

Remède: --

109010 Supplanter: état interne erroné

Description: --

Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

109011 Basculement: fichier trace ne peut être créé

Description: --
Remède: --

109012 Basculement entre unités de conduite, timeout AP: 002

Description: --
Remède: --

109013 Activation refusée

Description: --
Remède: --

110000 Pas de donnée à visualiser

Description: --
Remède: --

110001 Variable ACC pas lisible: %1

Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

110002 Pas de mémoire disponible

Description: --
Remède: --

110003 Fichier COM introuvable: %1

Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

110004 Image introuvable: %1

Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

112045 Plusieurs points de pénétration nécessaires

Description: Plusieurs points de plongée sont nécessaires pour l'usinage de la poche de contours. La procédure d'usinage se décompose en plusieurs usinages élémentaires.
Le programme peut être lancé.
Cette alarme n'est qu'un avertissement.
Le processus laissera du matériau restant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: En utilisant un outil de fraisage plus petit, l'usinage peut être effectué avec un point de plongée, le cas échéant.
Poursuite du programme: Interne

112046 Le contour principal ne peut pas être parcouru

Description: Impossible de parcourir le contour de poche avec l'outil de fraisage indiqué.
Du matériau restant sera généré.
Le programme peut être lancé.
Cette alarme n'est qu'un avertissement.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: En utilisant d'un outil de fraisage plus petit, le contour de poche peut éventuellement être réalisé.
Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

112052 Pas de matière restante

Description: On n'a pas déterminé de matière restante

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier les paramètres dans le cycle de matière restante

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

112057 L'hélice programmée viole le contour

Description: Le point de départ de la pénétration hélicoïdale a été sélectionné de manière à ce que l'hélice viole le contour programmé.
Le programme peut être lancé.
Cette alarme n'est qu'un avertissement.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Sélectionner un autre point d'attaque, utiliser un rayon d'hélice plus petit.

Poursuite du programme: Interne

112099 Erreur système poche de contour %1

Description: Lors du calcul de la poche de contours, une erreur est survenue. La poche de contours ne peut être calculée.
Le programme ne peut être lancé.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Relever le message d'erreur et s'adressez à Siemens AG A&D MC, assistance téléphonique

Poursuite du programme: Interne

112100 Erreur lors de la renumérotation.%nEtat initial réétabli

Description: Dans l'éditeur de programme, la touche logicielle "Renuméroter" a été actionnée. Lors de la génération de la numérotation, une erreur est survenue endommageant le programme dans la mémoire. Le programme source a dû être à nouveau chargé dans la mémoire.
Le programme n'a pas été renuméroté.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Libérer de la place dans la mémoire, par ex. par la suppression d'un programme ancien. Resélectionner "renumérotation".

Poursuite du programme: Interne

112200 Le contour est incrément dans chaîne de progr.%nactuelle. Ne pas débloquer l'usinage.

Description: Le contour est un élément d'un programme chargé. Il ne peut être effacé ou renommé.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Supprimer le contour du programme chargé.

Poursuite du programme: Interne

112201 Contour est incrément dans chaîne automatique%nactuelle. Ne pas débloquer l'usinage

Description: Le contour est un élément d'un programme chargé dans "Machine Auto". Il ne peut être effacé ou renommé.
Après le lancement du programme, les contours incorporés ne peuvent pas être changés dans "Programme" pendant l'exécution du programme.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Stopper l'exécution du programme et charger le programme dans "Programme". Supprimer le contour dans le programme.

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

112210 Il n'est pas possible de commuter l'axe%nd'outil. Mémoire CN pas suffisante.

Description: Lorsque la sélection de l'axe de l'outil est modifiée, le programme CN doit être généré à nouveau. A cette fin, l'ancien programme CN est d'abord sauvegardé.
Puis le nouveau programme est généré. A ce point, la mémoire CN ne suffit pas pour enregistrer le nouveau programme.
La nouvelle sélection de l'axe de l'outil ne sera pas effectuée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: La mémoire de la CN doit être libérée pour pouvoir accueillir au moins la taille du programme à traiter (par ex. en supprimant les programmes inutilisés).

Poursuite du programme: Interne

112211 La présélection d'outil n'a pas pu être%ntraitée. Mémoire CN insuffisante.

Description: Après modification de la présélection d'outils, le programme CN devra être généré à nouveau. A cette fin, l'ancien programme CN est d'abord sauvegardé.
Puis le nouveau programme CN est généré. Ici, la mémoire CN ne suffit pas pour enregistrer le nouveau programme.
La présélection d'outils n'est pas traitée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: La mémoire de la CN doit être libérée pour pouvoir accueillir au moins la taille du programme à traiter (par ex. en supprimant les programmes inutilisés).

Poursuite du programme: Interne

112300 Type de gestion d'outils 2 pas possible%nMagasin pas complètement chargé.

Description: Le magasin n'est pas complètement chargé d'outils.
Le nombre d'outils fixé dans le paramètre machine 18082 doit être créé dans le magasin du type de gestion d'outils 2.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Mise en service : Créer le nombre correct d'outils.

Poursuite du programme: Interne

112301 Type de gestion d'outils 2 pas possible%nMagasin pas classé comme liste d'outils.

Description: Le classement de la liste du magasin ne correspond pas au classement de la liste d'outils.
L'ordre des outils dans le magasin du type de gestion d'outils 2 doit être fixé d'après leur numéro T.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Mise en service : Définir les emplacements des outils dans le magasin d'après leur numéro T.

Poursuite du programme: Interne

112320 Enlever outil manuel:%n%1

Description: L'opérateur est invité à évacuer l'outil manuel indiqué.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Evacuer l'outil manuel

Poursuite du programme: Interne

112321 Monter outil manuel:%n%1

Description: L'opérateur est invité à introduire l'outil manuel indiqué.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Introduire l'outil manuel

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

112322 Echange outil manuel:%n%1 -> %2

Description: L'opérateur est invité à remplacer l'outil manuel indiqué par un neuf.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remplacer l'outil manuel
Poursuite du programme: Interne

112323 Remplacer tête orientable:%n%1

Description: L'opérateur est invité à retirer de la broche la tête orientable indiquée.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remplacer la tête orientable.
Pour cela, tenir compte des indications du constructeur de la machine.
Poursuite du programme: Interne

112324 Monter tête orientable:%n%1

Description: L'opérateur est invité à placer la tête orientable indiquée dans la broche.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Mettre en place la tête orientable.
Pour cela, tenir compte des indications du constructeur de la machine.
Poursuite du programme: Interne

112325 Permuter têtes orientables:%n%1 -> %2

Description: L'opérateur est invité à remplacer la tête orientable indiquée dans la broche par la nouvelle tête orientable.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Echanger la tête orientable.
Pour cela, tenir compte des indications du constructeur de la machine.
Poursuite du programme: Interne

112326 Régler tête orientable%n%1%2

Description: L'opérateur est invité à régler la tête orientable en fonction des données indiquées.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Régler la tête orientable.
Pour cela, tenir compte des indications du constructeur de la machine.
Poursuite du programme: Interne

112327 Angle pas dans plage admissible:%n%1%2

Description: Avec la tête orientable, l'usinage programmé ne peut pas être exécuté.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Modifier éventuellement la position de serrage de la pièce.
Poursuite du programme: Interne

112328 Angle adapté à incrément ang.:%n%1%2

Description: Impossibilité de régler la tête orientable exactement sur l'angle spécifié en raison des résolutions d'angle.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: L'usinage peut être poursuivi avec les valeurs spécifiées, bien qu'elles ne correspondent pas exactement à la programmation.
Poursuite du programme: Interne

112329 Régler tête/table orientable:%n%1%2

Description: L'opérateur est invité à régler la tête orientable / table de machine en fonction des données indiquées.
Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Régler la tête/table orientable.
Pour cela, tenir compte des indications du constructeur de la machine.

Poursuite du programme: Interne

112330 Régler table orientable:%n%1%2

Description: L'opérateur est invité à régler la table orientable en fonction des données indiquées.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Régler la table orientable.
Pour cela, tenir compte des indications du constructeur de la machine.

Poursuite du programme: Interne

112340 Assentiment impossible, car axes%npas référencés

Description: Avec Safety Integrated, l'utilisateur ne peut donner son assentiment que si le point de référence a été accosté.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Accoster le point de référence

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

112350 Pas de données de pivotement !

Description: Blocs de données d'orientation inexistants.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Régler les blocs de données d'orientation (voir /FBSP/, description des fonctions de ShopMill)

Poursuite du programme: Interne

112360 Step n'a pas été repris dans la chaîne du %nprogramme, car celui-ci est actif.

Description: Le programme à modifier est actuellement exécuté dans le mode de fonctionnement "Machine Auto". Il est uniquement possible de modifier des programmes qui ne sont pas exécutés simultanément dans le mode de fonctionnement "Machine Auto".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Terminer l'exécution du programme en mode de fonctionnement "Machine Auto ".

Poursuite du programme: Interne

112400 Inexistant dans la gestion d'outils:%n%1 programme: %2

Description: L'outil déclaré dans le programme n'existe pas.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'outil doit avoir été créé avant la sauvegarde des données.

Poursuite du programme: Interne

112401 Outil n'a pu être déclaré:%n%1

Description: Lors du chargement des données d'outil, un outil n'a pas pu être créé.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier la gestion d'outils.

Poursuite du programme: Interne

112402 Décalages d'origine : erreur à l'écriture

Description: Il a été impossible d'écrire des données dans la CN.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Si l'alarme réapparaît après une nouvelle tentative, contactez l'assistance téléphonique Siemens AG, A&D MC.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

112420 Erreur lors conversion inch/métrique!%nContrôler toutes les données !

Description: Lors d'une conversion inch/métrique, la conversion des données n'a pas été complètement terminée. Cette alarme ne peut survenir qu'en cas de pannes matérielles.

Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Les données suivantes doivent être vérifiées :
PM d'affichage :
MD9655 : $MM_CMM_CYC_PECKING_DIST
MD9656 : $MM_CMM_CYC_DRILL_RELEASE_DIST
MD9658 : $MM_CMM_CYC_MIN_COUNT_PO_TO_RAD
MD9664 : $MM_CMM_MAX_INP_FEED_P_MIN
MD9665 : $MM_CMM_MAX_INP_FEED_P_ROT
MD9666 : $MM_CMM_MAX_INP_FEED_P_TOOTH
MD9670 : $MM_CMM_START_RAD_CONTOUR_POCKET
MD9752 : $MM_CMM_MEASURING_DISTANCE
MD9753 : $MM_CMM_MEAS_DIST_MAN
MD9754 : $MM_CMM_MEAS_DIST_TOOL_LENGTH
MD9755 : $MM_CMM_MEAS_DIST_TOOL_RADIUS
MD9756 : $MM_CMM_MEASURING_FEED
MD9757 : $MM_CMM_FEED_WITH_COLL_CTRL
MD9758 : $MM_CMM_POS_FEED_WITH_COLL_CTRL
MD9759 : $MM_CMM_MAX_CIRC_SPEED_ROT_SP
MD9761 : $MM_CMM_MIN_FEED_ROT_SP
MD9762 : $MM_CMM_MEAS_TOL_ROT_SP
MD9765 : $MM_CMM_T_PROBE_DIAM_LENGTH_MEAS
MD9766 : $MM_CMM_T_PROBE_DIAM_RAD_MEAS
MD9767 : $MM_CMM_T_PROBE_DIST_RAD_MEAS
MD10240 : $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC
MD20150 [12] : $MC_GCODE_RESET_VALUES
Données d'outils pour différents tranchants D : Longueur X, rayon R, longueurs d'usure X et R.
Décalages d'origine : Décalage de base de position dans X, Y, Z ainsi que décalage d'origine dans A, C (si présent).
Réglages en mode MANUEL : Plan de retrait, distance de sécurité.

Poursuite du programme: Interne

112500 Erreur dans interpréteur CN % module %1

Description: Le programme ShopMill ne peut pas être ouvert.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Affichage d'alarme

Poursuite du programme: Interne

112501 Erreur dans chaîne EASYSTEP:%nPas non interprétable dans ligne %1

Description: Le programme ShopMill ne peut pas être ouvert.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger la ligne erronée

Poursuite du programme: Interne

112502 Capacité mémoire insuffisante%nInterruption à ligne %1.

Paramètres: %1 = Numéro de ligne

Description: Le programme ne peut pas interpréter un bloc de programme contenant de la programmation de contour. Contour non disponible dans le répertoire.
Le programme n'est pas chargé.
Le programme ne peut pas interpréter un bloc de programme contenant de la programmation de contour. Contour non disponible dans le répertoire.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Charger le contour dans le répertoire.

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

112503 ShopMill: %1

Description: Une erreur système est survenue.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Contactez l'assistance téléphonique Siemens AG, A&D MC en indiquant le texte du message d'erreur.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

112504 Fichier absent ou défectueux%n%1

Paramètres: %1 = nom de fichier
Description: Le programme ne peut pas interpréter un bloc de programme contenant de la programmation de contour.
Contour non disponible dans le répertoire.
Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Charger le contour dans le répertoire.
Poursuite du programme: Interne

112505 Erreur dans l'interprétation du contour :%n%1

Paramètres: %1 = Nom du contour
Description: Le contour est erroné.
Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier la séquence d'usinage du contour.
Poursuite du programme: Interne

112506 Nombre max. d'éléments de contour dépassé :%n%1

Description: Lors de l'interprétation de la séquence d'usinage d'un contour, le nombre max. autorisé de 50 éléments de contour a été dépassé.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier la séquence d'usinage du contour et, si besoin est, la modifier.
Poursuite du programme: Interne

112541 Programme pas interprétable

Description: Lors du chargement, le programme ne peut pas être interprété comme programme ShopMill en raison de l'absence de l'en-tête du programme.
Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Remède: --
Poursuite du programme: Interne

112542 Variable GUD inexistante ou trop%npetite en dimension de champ :%1

Description: La variable GUD nécessaire n'a pas été trouvée lors d'un accès en lecture ou écriture.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Charger les variables GUD correctes.
Poursuite du programme: Interne

112543 Programme créé avec un logiciel plus récent

Description: Le programme pièce a été écrit avec un logiciel plus récent que le logiciel en place.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Supprimer l'opération d'usinage et, le cas échéant, la programmer différemment.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

112544 **Programme ne peut être ouvert.%nIl est en cours d'édition.**

Description: Le programme est déjà ouvert dans HMI Advanced (groupe fonctionnel Programme ou Services)
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Fermer le programme dans HMI Advanced (groupe fonctionnel Programme ou Services).
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

112546 **Impossible d'ouvrir le programme.%nPas de droits de lecture du fichier.**

Description: Le fichier ne possède pas de droit de lecture pour le niveau d'accès actuel.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Définir les droits de lecture avec l'interrupteur à clé ou par le mot de passe.
Poursuite du programme: Interne

112550 **La programmation de séquences ne s'ouvre pas.**

Description: L'option 'programmation de séquences' n'est pas activée.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le programme est ouvert en tant que code G.
Poursuite du programme: Interne

112560 **Appareil USB n'est plus disponible,%nExécution de la source externe plus possible**

Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

112561 **Appareil USB n'est plus disponible,%nExécution de Extcall plus possibleh**

Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

112562 **L'app. USB n'est plus disponible. L'édition%nest interr. Les dernières modif. sont perdues.**

Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

112563 **L'appareil USB n'est pas disponible. Exécution%nprog. annulée. Les dern. modif. sont perdues.**

Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

112564 **Appareil USB n'est plus disponible,%nCopier a été interrompu !**

Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

112565 **Appareil USB n'est plus disponible !**

Description: --
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

112600 Broche non synchronisée

Description:
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Synchroniser la broche.
Poursuite du programme: Interne

112601 ShopTurn: %1

Description: Une erreur système est survenue.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Contactez l'assistance téléphonique Siemens AG, A&D MC en indiquant le texte du message d'erreur.
Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

112604 Liaison interrompue avec l'AP

Description: Signalisation de retour au programme AP utilisateur, indiquant que la communication avec le PCU est interrompue.
L'API ShopMill est arrêtée.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier le programme AP utilisateur.
Poursuite du programme: Interne

112605 Le sous-programme asynchrone n'a%npas été exécuté

Description: Les valeurs saisies n'ont pa pou être correctement traitées par la CN.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Reset de la commande numérique.
Poursuite du programme: Interne

112611 Départ prog. impossible :%ndésactiver bloc par bloc

Description: Un programme a été activé par recherche de bloc alors que le mode bloc par bloc était actif.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Désélectionner le mode bloc par bloc.
Poursuite du programme: Interne

112620 Langue %1 non installée

Description: Langue non installée
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Installer la langue.
Poursuite du programme: Interne

112650 Erreur AP inconnue

Description: L'API a annoncé une erreur inconnue dans l'interface utilisateur.
Réaction: Blocage départ programme dans ce canal.
Visualisation de l'alarme.
Remède: Actionner POWER ON et informer Siemens.
Poursuite du programme: Interne

112999 Données graphiques incorrectes - %nQuitter le graphique et recommencer

Description: La quantité de données produits dépasse les capacités de lecture de l'interface utilisateur.
Arrêt du graphique.
Remède: Désélectionner le graphique et le sélectionner de nouveau.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

113000 Valeur pas valable - plage de valeurs: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113001 Mauvaise configuration dans ligne %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113002 Niveau d'accès insuffisant !
Description: --
Remède: --

113003 Erreur à l'écriture de la variable %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113004 Pas assez de mémoire dynamique
Description: --
Remède: --

113005 Emplacement fichier CN erroné: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113006 Programme CN pas ouvert %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113007 Bloc CN pas lisible, n°: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113008 Bloc CN pas éditable, n°: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113009 Nom fichier manque pour recopie
Description: --
Remède: --

113010 Ne peux pas ouvrir fichier: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113011 Fichier pas éditable: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

113012 Fichier CN pas éditable: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113013 Fichier CN pas lisible: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113014 Nom fichier CN pas valable: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113015 DLL pas chargé: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113016 Pas de liaison avec %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113017 Adresse DDE erronée: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113018 Ordre pas valable: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113019 Format donnée pas valable: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113020 Ecriture pos.curseur pas permise
Description: --
Remède: --

113021 Erreur lors accès données: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113022 Pas de variable
Description: --
Remède: --

113023 Insertion code impossible: %1
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

113024 **Attribut masque pas valable: %1**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113025 **Action pas valable: %1**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113026 **Type action pas valable: %1**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113027 **Pas de masque défini**
Description: --
Remède: --

113028 **Insertion impossible à cet endroit**
Description: --
Remède: --

113029 **Préparation du masque '%1' - Attendre ...**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113030 **Connexion AP '%1' pas dans 'common.com'**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113031 **Interpréteur AP: %1 octets pas alloués**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113032 **Ordre AP pas valable: %1**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

113033 **Bloc non recompilable**
Description: --
Remède: --

113034 **Aucune touche logicielle autorisée dans cet état - action ignorée**
Description: --
Remède: --

113100 **Erreur interne %1**
Paramètres: %1 = --
Description: --
Remède: --

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

120000 Impossible de charger le groupe fonctionnel %1. Acquitter l'alarme, appuyer sur la touche de changement de groupe fonctionnel !

Paramètres: %1 = Nom du groupe fonctionnel
Description: Une application définie dans REGIE.INI n'a pa pu être lancée.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier si l'entrée dans REGIE.INI est valide.
Poursuite du programme: Interne

120001 Impossible de sélectionner le groupe fonctionnel %1. Désactiver le groupe fonctionnel %2

Paramètres: %1 = Nom du groupe fonctionnel
%2 = Nom du groupe fonctionnel
Description: Dans le cadre d'une commutation groupe fonctionnel, un autre groupe fonctionnel doit être terminé (déchargé).
Ceci a été refusé par groupe fonctionnel.
La commutation du groupe fonctionnel n'est pas exécutée.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Essayer de nouveau et, si possible, fermer préalablement le groupe fonctionnel récalcitrant.
Poursuite du programme: Interne

120002 Le groupe fonctionnel %1 est encore actif. Veuillez désactiver le groupe fonctionnel %1

Paramètres: %1 = Nom du groupe fonctionnel
Description: Lors de l'arrêt du système MMC (arrêt de la régie), un groupe fonctionnel doit être terminé.
Ceci a été refusé par le groupe fonctionnel.
Le système ne sera PAS arrêté.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Essayer de nouveau et, si possible, fermer préalablement le groupe fonctionnel récalcitrant.
Poursuite du programme: Interne

120003 Impossible de désactiver le groupe fonctionnel %1. Merci de réessayer

Paramètres: %1 = Nom du groupe fonctionnel
Description: Dans le cadre d'une commutation groupe fonctionnel, un groupe fonctionnel doit être désélectionné.
Ceci a été refusé par le groupe fonctionnel.
La commutation du groupe fonctionnel n'est pas exécutée.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Essayer de nouveau et, si possible, fermer préalablement le groupe fonctionnel récalcitrant.
Poursuite du programme: Interne

120005 Merci d'acquitter la boîte de dialogue dans le groupe fonctionnel %1

Paramètres: %1 = Nom du groupe fonctionnel
Description: Le groupe fonctionnel %1 n'a pas pu être désélectionné car une boîte de dialogue est encore ouverte dans cette groupe.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Fermer la boîte de dialogue dans le groupe fonctionnel %1 !
Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

120006 La commutation entre canaux est actuellement interdite par le groupe fonctionnel %1.

Paramètres: %1 = Nom du groupe fonctionnel

Description: Le groupe fonctionnel %1 a actuellement interdit la commutation entre canaux car il effectue une opération critique (par ex. l'exécution d'une source externe) pendant laquelle aucune commutation entre canaux ne doit se produire.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre jusqu'à ce que l'opération critique soit terminée ou bien terminer l'opération critique manuellement.

Poursuite du programme: Interne

120006 La commutation entre canaux est actuellement interdite par le groupe fonctionnel %1.

Paramètres: %1 = Nom du groupe fonctionnel

Description: Le groupe fonctionnel %1 a actuellement interdit la commutation entre canaux car il effectue une opération critique (par ex. l'exécution d'une source externe) pendant laquelle aucune commutation entre canaux ne doit se produire.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre jusqu'à ce que l'opération critique soit terminée ou bien terminer l'opération critique manuellement.

Poursuite du programme: Interne

120007 La commutation entre canaux est actuellement interdite.

Description: La commutation entre canaux est actuellement interdite. Une opération critique est en cours pendant laquelle aucune commutation entre canaux n'est autorisée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre jusqu'à ce que l'opération critique soit terminée ou bien terminer l'opération critique manuellement.

Poursuite du programme: Interne

120007 La commutation entre canaux est actuellement interdite.

Description: La commutation entre canaux est actuellement interdite. Une opération critique est en cours pendant laquelle aucune commutation entre canaux n'est autorisée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre jusqu'à ce que l'opération critique soit terminée ou bien terminer l'opération critique manuellement.

Poursuite du programme: Interne

120008 Commutation de l'unité de commande, Timeout API : %1

Paramètres: %1 = --

Description: 001: Le module MMC essaye de se déconnecter de cette NCU. Le module MMC a envoyé une requête de mise hors ligne à l'API en ligne et il attend l'acquittement pos. ou nég. de l'API.
002: Le module MMC essaie de se connecter sur cette NCU. Le module MMC a envoyé une requête à l'API cible et il attend la libération pour se mettre en ligne.
003: Le module MMC a demandé le mode de conduite actif et il attend l'acquittement de l'API.

Remède: Vérifier si, dans l'API en ligne, les modules de commutation ont été chargés et démarrés.

120008 Commutation de l'unité de commande, Timeout API : %1

Paramètres: %1 = --

Description: 001: Le module MMC essaye de se déconnecter de cette NCU. Le module MMC a envoyé une requête de mise hors ligne à l'API en ligne et il attend l'acquittement pos. ou nég. de l'API.
002: Le module MMC essaie de se connecter sur cette NCU. Le module MMC a envoyé une requête à l'API cible et il attend la libération pour se mettre en ligne.
003: Le module MMC a demandé le mode de conduite actif et il attend l'acquittement de l'API.

Remède: Vérifier si, dans l'API en ligne, les modules de commutation ont été chargés et démarrés.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

120010 Alarme de température PCU

Description: Le capteur de température dans la PCU a atteint le seuil de réponse.
Le bit d'interface DB10.DB103.6 est mis à 1.

Remède: Arrêter la PCU, le laisser se refroidir.
Améliorer la ventilation de la PCU.
Vérifier le fonctionnement du ventilateur de boîtier de la PCU (ventilateur en défaut).
Si le défaut se reproduit, informer le service de maintenance.

120011 Demande de prise de commande d'une autre station.%nConserver la commande => touche Recall,%npassation de commande => attendre (pas de saisie)

Description: L'opérateur d'une autre station demande à prendre la commande. Elle peut lui être refusée par Recall.
Après 5 secondes, la commande est transmise automatiquement à l'autre station

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme disparaît d'elle-même après environ 5 secondes ou si l'on actioonne la touche Recall durant de laps de temps.

Poursuite du programme: Interne

120020 PCU Surveillance du ventilateur de CPU

Description: Vitesse faible du ventilateur de CPU
Le bit interface DB10.DB103.4 est mis à 1.

Remède: Couper la PCU, la laisser se refroidir et faire vérifier le fonctionnement du ventilateur de la CPU du module PCU par un technicien de maintenance qualifié (problème de ventilateur).
Description des pièces de rechange : Manuel Eléments de conduite SINUMERIK 840D/840Di/810D chapitre PCU 50 V3 Pièces de rechange, Remplacer le ventilateur d'appareil

120021 PCU Surveillance de ventilateur de boîtier 1

Description: Vitesse faible du ventilateur de boîtier 1 de PCU
Le bit interface DB10.DB103.4 est mis à 1.

Remède: Couper la PCU, la laisser se refroidir et faire vérifier le fonctionnement du ventilateur de boîtier 1 du module PCU par un technicien de maintenance qualifié (problème de ventilateur).
Description des pièces de rechange : Manuel Eléments de conduite SINUMERIK 840D/840Di/810D chapitre PCU 50 V3 Pièces de rechange, Remplacer le ventilateur d'appareil

120022 PCU Surveillance de ventilateur de boîtier 2

Description: Vitesse faible du ventilateur de boîtier 2 de PCU
Le bit interface DB10.DB103.4 est mis à 1.

Remède: Couper la PCU, la laisser se refroidir et faire vérifier le fonctionnement du ventilateur de boîtier 2 du module PCU par un technicien de maintenance qualifié (problème de ventilateur).
Description des pièces de rechange : Manuel Eléments de conduite SINUMERIK 840D/840Di/810D chapitre PCU 50 V3 Pièces de rechange, Remplacer le ventilateur d'appareil

120029 PCU: Erreur grave sur disque dur

Description: Un grand nombre d'erreurs de lecture/écriture ont été constatés sur le disque dur.
C'est un signe précurseur de la défaillance prochaine du hardware (défaut S.M.A.R.T).
Le bit interface DB10.DB103.3 est mis à 1.

Remède: Sauvegarder les données de la PCU et faire remplacer le disque dur par un technicien de maintenance qualifié.
Description des pièces de rechange : Manuel Eléments de conduite SINUMERIK 840D/840Di/810D chapitre PCU 50 V3 Pièces de rechange
Remplacement du disque dur : Manuel de mise en service HMI SINUMERIK 840D/840Di/810D chapitre Variantes d'installation/Sauvegarde des données

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

120120 %1. Voir l'explication

Paramètres: %1 = Suivant la cause, l'un des textes d'alarme listés ci-après est affiché

Description: Texte d'alarme : La liste d'alarmes est pleine.
Par manque de place, les alarmes / messages présents n'ont pu être inscrits dans la liste des alarmes. L'alarme ne peut pas être supprimée, car cet événement perturbe de manière permanente la cohérence de la liste d'alarmes.
Texte d'alarme : Nombre de textes d'alarme trop élevé.
Le nombre de textes d'alarme est actuellement limité à 5000. Cette limite a été dépassée par le texte d'alarme de la configuration.
Texte d'alarme : Le fichier %1 n'a pas été trouvé.
Texte d'alarme : Erreur d'entrée ou de sortie dans le fichier %1.
Texte d'alarme : Erreur d'entrée ou de sortie.
Texte d'alarme : Erreur lors de la lecture du fichier des indices.
Texte d'alarme : Erreur lors de l'écriture dans le fichier des indices.
Texte d'alarme : Erreur de syntaxe dans le fichier des textes d'alarme %1.
Les textes d'alarme ont été enregistrés dans des fichiers. Il a été impossible d'accéder correctement à l'un de ces fichiers.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Elargissement de la liste d'alarmes (entrée MaxNr dans le fichier mbdde.ini, à la section [Alarmes]). Suivi par un démarrage à froid du tableau de commande.
Réduction du nombre des textes d'alarme. Suivi par un démarrage à froid du tableau de commande.
Assurer que la capacité mémoire requise pour le module MMC est disponible sur le disque dur après démarrage. Sinon réinstallation du logiciel MMC.
Lors de l'importation des textes d'alarme spécifiques, vérifier si le chemin d'accès et le nom de fichier sont correctement inscrits dans mbdde.ini.

Poursuite du programme: Interne

120200 Traitement de l'affichage inhibé

Description: En raison de la charge de l'exécution d'un programme pièce, la commande n'est pas en mesure de maintenir à jour toutes les valeurs actuelles d'affichage.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement dès que la situation de surcharge a été supprimée.
Si cette alarme apparaît fréquemment, le technicien de mise en service doit effectuer des corrections adéquates (par ex. diminuer la fréquence de cycle IPO).

Poursuite du programme: Interne

120201 Communication arrêtée

Description: Le tableau de commande est relié à la CN et à l'API par une liaison bus série.
L'alarme apparaît si la communication sur ces composants est perturbée.
Dans le contexte de cette alarme, toutes les valeurs d'affichage concernant la CN / l'API deviennent non valides.
De tels défauts sont normaux pendant la phase de lancement de la commande (par ex. : après un Reset).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement dès que la situation d'erreur est terminée.
Lorsque cette alarme est permanente, des causes d'erreur très diverses peuvent être présentes. (par ex. rupture de conducteur, pas de démarrage de CN / API,
configuration erronée de l'adresse / vitesse de transmission de l'un des abonnés du bus, etc.).

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

120202 Attendre l'établissement de la liaison avec la CN/API

Description: Le tableau de commande est relié à la CN et à l'API par une liaison bus série.
L'alarme apparaît au premier lancement du module MMC alors que le démarrage CN/API n'est pas encore terminé ou si la communication avec ces composants est dérangée.
Dans le contexte de cette alarme, toutes les valeurs d'affichage concernant la CN / l'API deviennent non valides.
De tels défauts sont normaux pendant la phase de lancement de la commande (par ex. : après un Reset).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement dès que la situation d'erreur est terminée.
Lorsque cette alarme est permanente, des causes d'erreur très diverses peuvent être présentes. (par ex. rupture de conducteur, pas de démarrage de CN / API, configuration erronée de l'adresse / de la vitesse de transmission de l'un des abonnés du bus, etc.).

Poursuite du programme: Interne

120203 Défaillance de la communication

Description: Le tableau de commande est raccordé à la CN et à l'AP par un bus série.
L'alarme survient lorsque la MMC est mise en marche pour la première fois et que le démarrage de la CN/de l'AP n'est pas terminé ou que la communication avec ces deux constituants est perturbée.
Du fait de cette alarme, les valeurs affichées en liaison avec la CN et l'AP sont toutes invalides.
L'apparition de tels défauts est tout à fait normale au démarrage de la CN et de l'AP (par ex. après une remise à zéro).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement dès que les conditions qui l'ont générée ne sont plus présentes.
Sa présence permanente peut avoir diverses causes. (p. ex. rupture de câble, pas de démarrage de la CN/l'AP, erreur de configuration de l'adresse/la vitesse de transmission d'une station du bus, ...).

Poursuite du programme: Interne

120301 Entrée incorrecte pour la touche matérielle 'Program' dans Keys.ini.

Description: La configuration dans Keys.ini est incorrecte.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Dans la ligne KEY2.0= de Keys.ini, la valeur 26 doit être assignée au paramètre ChildTask:=.
L'alarme peut également être acquittée manuellement dans la fonction diagnostic.

Poursuite du programme: Interne

120302 Sélection impossible. Un programme doit d'abord être édité à l'aide du domaine 'Programme'.

Description: La sélection d'un programme à l'aide de la touche matérielle Programme ne peut être effectuée que si au moins un programme a été édité dans le domaine Programme.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement dès qu'un programme est édité ou simulé dans le domaine Programme.
L'alarme peut également être acquittée manuellement dans la fonction diagnostic.

Poursuite du programme: Interne

120303 Sélection impossible. Le fichier édité %1 n'existe plus.

Paramètres: %1 = Nom du programme avec le chemin d'accès

Description: Le dernier fichier édité dans le domaine Programme a été effacé entre-temps.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement dès qu'un programme est édité ou simulé dans le domaine Programme.
L'alarme peut également être acquittée manuellement dans la fonction diagnostic.

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

120304 Sélection impossible. Les droits d'accès en lecture du fichier %1 sont insuffisants.

Paramètres: %1 = Nom du programme avec le chemin d'accès

Description: Le fichier n'a pas de droits d'accès en lecture suffisants pour le niveau d'accès courant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Définir des droits d'accès en lecture suffisants à l'aide du commutateur à clé ou en utilisant le mot de passe approprié.
L'alarme disparaît automatiquement dès qu'un programme est édité ou simulé dans le domaine Programme.
L'alarme peut également être acquittée manuellement dans la fonction diagnostic.

Poursuite du programme: Interne

120305 Sélection impossible. Le fichier %1 est en cours d'édition.

Paramètres: %1 = Nom du programme avec le chemin d'accès

Description: Le fichier est actuellement ouvert par un éditeur dans une autre application (par ex. Services).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Modifier le programme dans l'éditeur déjà ouvert.
L'alarme disparaît automatiquement dès qu'un programme est édité ou simulé dans le domaine Programme.
L'alarme peut également être acquittée manuellement dans la fonction diagnostic.

Poursuite du programme: Interne

120306 Sélection impossible. Le fichier %1 a été sélectionné et il est activé dans le canal %2.

Paramètres: %1 = Nom du programme avec le chemin d'accès
%2 = Numéro du canal

Description: --

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Arrêter le programme avec un Reset de canal de la NCU et resélectionner.
L'alarme disparaît automatiquement dès qu'un programme est édité ou simulé dans le domaine Programme.
L'alarme peut également être acquittée manuellement dans la fonction diagnostic.

Poursuite du programme: Interne

120307 Le fichier %1 ne peut être ouvert pour l'éditeur parce qu'il est sélectionné dans le canal %2 pour être exécuté par une source externe.

Paramètres: %1 = Nom du programme avec le chemin d'accès
%2 = Numéro du canal

Description: --

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Un autre programme doit être sélectionné, soit sur la NCU, soit pour l'exécution par une source externe.
L'alarme disparaît automatiquement dès qu'un programme est édité ou simulé dans le domaine Programme.
L'alarme peut également être acquittée manuellement dans la fonction diagnostic.

Poursuite du programme: Interne

120308 En cas d'arrêt d'urgence, le programme %1 ne peut être modifié que dans le domaine Machine/ Correction de programme.

Paramètres: %1 = Nom du programme avec le chemin d'accès

Description: --

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Commuter dans le domaine Machine et modifier le programme à l'aide de la correction de programme.
L'alarme disparaît automatiquement dès qu'un programme est édité ou simulé dans le domaine Programme.
L'alarme peut également être acquittée manuellement dans la fonction diagnostic.

Poursuite du programme: Interne

120309 Sélection impossible. Fermer la simulation et répéter la sélection.

Description: La simulation est actuellement active dans le domaine Programme.
L'édition simultanée n'est pas autorisée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Fermer la simulation et effectuer de nouveau la sélection.
L'alarme disparaît automatiquement dès qu'un programme est édité ou simulé dans le domaine Programme.
L'alarme peut également être acquittée manuellement dans la fonction diagnostic.

Poursuite du programme: Interne

120310 Sélection impossible. Attendre l'action présente ou la terminer ; répéter ensuite la sélection.

Description: Dans le domaine Programme, des programmes sont actuellement copiés, chargés ou déchargés.
L'édition simultanée n'est pas autorisée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Attendre jusqu'à ce que l'action soit terminée ou mettre fin à l'action à l'aide de la touche logicielle Annuler, puis reconfirmer la sélection.
L'alarme disparaît automatiquement dès qu'un programme est édité ou simulé dans le domaine Programme.
L'alarme peut également être acquittée manuellement dans la fonction diagnostic.

Poursuite du programme: Interne

120400 Les paramètres pour les liaisons acycliques aux groupes d'entraînements ne sont pas encore actifs.%nTerminer HMI et la redémarrer.

Description: Un transfert de données vers/depuis un groupe d'entraînement a échoué car les paramètres pour les liaisons acycliques aux groupes d'entraînements ne prennent effet qu'après le redémarrage de HMI.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Mettre HMI hors/sous tension et répéter ensuite la séquence ayant conduit à l'alarme.

Poursuite du programme: Interne

120401 SINAMICS : dépassement de temps pour la requête d'écriture pour le paramètre %1, valeur %2, plage %3: dépassement de temps %4s!

Paramètres: %1 = Numéro du paramètre dont la valeur doit être écrite.
%2 = Valeur devant être écrite.
%3 = Plage (classe d'objet d'entraînement auquel a été adressé la requête d'écriture).
%4 = Temps écoulé sans que la requête d'écriture n'ait été acquittée par le groupe d'entraînement.

Description: La requête d'écriture d'un paramètre SIMATIC n'a pas été acquittée dans les 10 secondes par le groupe d'entraînement.
Si la requête d'écriture n'est pas acquittée par le groupe d'entraînement dans les 10 secondes suivantes, l'alarme est à nouveau émise.
L'attente de l'acquittement de la requête d'écriture dure maximum 130 secondes, c. à d. que si le dépassement de temps indiqué dans l'alarme est supérieur à 130 secondes, il faut considérer que la requête d'écriture a échoué, alors que dans le cas contraire, on peut supposer qu'elle a été réussi malgré le dépassement de temps.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Si le temps de dépassement indiqué dans l'alarme est inférieur à 130 secondes, acquitter l'alarme, sinon, mettre hors/sous tension la commande, le système d'entraînement et la HMI et répéter la séquence ayant conduit à l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Interne

120402 Bus%1.Esclave%2: %3: première mise en service SINAMICS nécessaire

Paramètres: %1 = Numéro de bus
%2 = Adresse d'esclave
%3 = Nom du groupe d'entraînement concerné

Description: Le groupe d'entraînement possédant le numéro de bus et l'adresse d'esclave indiqués dans l'alarme est à l'état "première mise en service".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Effectuer la première mise en service pour le groupe d'entraînement concerné.
Pour cela, sélectionner dans HMI "Mise en service > Système d'entraînement > Groupe d'entraînement", marquer le groupe d'entraînement concerné et suivre les indications de HMI.

Poursuite du programme: Interne

120403 Bus%1.Esclave%2: %3: vérifier/acquitter la topologie !

Paramètres: %1 = Numéro de bus
%2 = Adresse d'esclave
%3 = Nom du groupe d'entraînement concerné

Description: Le groupe d'entraînement possédant le numéro de bus et l'adresse d'esclave indiqués dans l'alarme a constaté, lors du contrôle de topologie DRIVE-CLiQ au démarrage, une différence illicite entre la topologie prescrite et la topologie existante.
Pour cette raison, le groupe d'entraîneemnt a interrompu le démarrage et est passé à l'état "Erreur de topologie".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: - Contrôler la topologie existante et le cas échéant rebrancher pour obtenir la topologie prescrite.
- Contrôler les câbles DRIVE-CLiQ : rupture, mauvais contact.
- Contrôler le bon fonctionnement des constituants DRIVE-CLiQ.
Remarque :
HMI comporte une option de menu de diagnostic (par ex. comparaison prescrit/existant) sous "Mise en service > Systèmes d'entraînement > Groupes d'entraînement > Topologie".

Poursuite du programme: Interne

120404 L'établissement de la liaison acyclique %1 a échoué.%nMettre la commande, l'entraînement et la HMI hors/sous tension.

Paramètres: %1 = Nom de liaison

Description: L'établissement de la liaison acyclique avec un groupe d'entraînement pour le transfert de données depuis/vers le groupe d'entraînement a échoué.
Le fichier n'a pas pu être transféré depuis/vers le groupe d'entraînement.
Le groupe d'entraînement concerné possède le numéro de bus et l'adresse d'esclave contenus dans le nom de la liaison : /DRIVE_<NuméroBus>_<AdresseEsclave>.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Exécuter les mesures ci-dessous dans l'odre indiqué jusqu'à ce que la séquence ayant conduit à l'alarme puisse être exécutée avec succès :
1. Mettre la commande, l'entraînement et la HMI hors/sous tension et reproduire la séquence ayant conduit à l'alarme.
2. Charger la configuration PROFBUS (HW Config) avec la même ID sous-réseau d'AP et de CP dans l'AP et la CP, mettre hors/sous tension la commande et la HMI et reproduire la séquence ayant conduit à l'alarme.
3. Restaurer les paramètres d'usine sur le groupe d'entraînement concerné, mettre la commande, l'entraînement et la HMI hors/sous tension et reproduire la séqunce ayant conduit à l'alarme.
4. Munissez-vous du texte d'erreur et prenez contact avec Siemens AG, Industry Sector, I DT MC, Hotline (Tél./Fax : voir Alarme 1000).

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

120405 SINAMICS : mise à jour du firmware en cours sur les composants DRIVE-CLiQ.%nVeuillez patienter jusqu'à ce que la mise à niveau du firmware soit terminée.

Description: La mise à jour du firmware est en cours d'exécution sur au moins un constituant DRIVE-CLiQ.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Pas nécessaire.
Veuillez patienter jusqu'à ce que la mise à jour du firmware soit terminée.
La fin de la mise à jour du firmware est signalée par l'alarme 120406.

Poursuite du programme: Interne

120406 SINAMICS : mise à jour des constituants DRIVE-CLiQ terminée.%nMettre le système d'entraînement hors/sous tension !

Description: La mise à jour du firmware est terminée sur tous les constituants DRIVE-CLiQ.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Mettre hors/sous tension le système d'entraînement y compris tous les constituants DRIVE-CLiQ.

Poursuite du programme: Interne

129900 Les données des entraînements passifs ne sont pas sauvegardées !

Description: Ceci indique que les entraînements passifs ne sont pas sauvegardés lors d'une mise à niveau.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Pour sauvegarder l'entraînement, il convient de l'activer. Si la remarque ne doit plus s'afficher, mettre l'entraînement à "0" dans les paramètres machine 30240 ENC_TYPE et 30130 CTRLOUT_TYPE.

Poursuite du programme: Interne

129901 Détermination du temps en cours d'initialisation. Veuillez patienter ...

Description: Ceci indique que la détermination du temps est en cours d'initialisation et que l'opérateur ne doit pas encore actionner la touche Départ programme ni entreprendre d'autres actions.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Pas nécessaire. La boîte de dialogue se referme automatiquement à la fin de l'initialisation.

Poursuite du programme: Interne

129902 Traitement des données enregistrées en cours. Veuillez patienter ...

Description: Ceci indique que les données enregistrées lors de la détermination du temps sont en cours de traitement et que l'opérateur ne doit pas encore actionner la touche Départ programme ni entreprendre d'autres actions.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Pas nécessaire. La boîte de dialogue se referme automatiquement à la fin de l'initialisation.

Poursuite du programme: Interne

129903 La détermination du temps est active.

Description: Ceci indique que la détermination du temps est active et que l'opérateur peut actionner la touche Départ programme.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Pas nécessaire. Ce message disparaît automatiquement, dès que tous les canaux observés pour la détermination du temps sont réinitialisés.

Poursuite du programme: Interne

129904 %1 : pour la mesure du temps, la version NCK actuelle %2 est trop faible. Il convient d'utiliser au moins la version 500000

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
%2 = Version actuelle de la NCU

Description: La version de la NCU indiquée est trop basse (< 500000).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Mettre à niveau ou échanger la NCU concernée par une NCU ayant une version de logiciel permettant la détermination du temps.

129905 %1 : la version de la NCK n'a pas pu être déterminée pour la mesure du temps.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
Description: La version de la NCU indiquée n'a pas pu être déterminée.
Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

129906 %1 : le nombre de canaux n'a pas pu être déterminé.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
Description: Le nombre de canaux de la NCU indiquée n'a pas pu être déterminé.
Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

129907 %1 : le nombre maximum de canaux n'a pas pu être déterminé.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
Description: Le nombre maximum de canaux de la NCU indiquée n'a pas pu être déterminé.
Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

129908 %1 : les canaux actifs n'ont pas pu être déterminés.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
Description: Les canaux activés de la NCU indiquée n'ont pas pu être déterminés.
Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

129909 %1 : le nom du canal %2 n'a pas pu être déterminé.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
%2 = Numéro du canal
Description: Le nom du canal de la NCU indiquée n'a pas pu être déterminé.
Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

129910 %1 : les paramètres machine généraux n'ont pas pu être déterminés.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
Description: Les paramètres machine généraux de la NCU indiquée n'ont pas pu être déterminés.
Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

129911 %1 : le paramètre machine $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES[1,10] n'a pas pu être déterminé.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
Description: Le paramètre machine MN_MM_PROTOC_NUM_FILES[1,10] de la NCU indiquée n'a pas pu être déterminé.
Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

129912 %1 : le paramètre machine $MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST[1,10] n'a pas pu être déterminé.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
Description: Le paramètre machine LINKITEM_MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST[1,10] de la NCU indiquée n'a pas pu être déterminé.
Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

129913 %1: Le paramètre machine $MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_OEM_LIST[1,10] n'a pas pu être déterminé.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
Description: Le paramètre machine LINKITEM_MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_OEM_LIST[1,10] de la NCU indiquée n'a pas pu être déterminé.
Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

129914 %1 : les paramètres machine spécifiques à un canal n'ont pas pu être déterminés.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI

Description: Les paramètres machine spécificiques au canal de la NCU indiquée n'ont pas pu être déterminés.

Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

129915 %1 : l'utilisateur actif pour le canal %2 n'a pas pu être déterminé.

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
%2 = Numéro du canal

Description: L"utilisateur actif" du canal indiqué de la NCU indiquée n'a pas pu être déterminé.

Remède: Etablir la liaison avec la NCU et, le cas échéant, redémarrer le PCU.

129930 %1 : au moins %2 fichiers journaux sont requis pour la détermination du temps ($MN_MM_PROTOC_NUM_FILES[%3])

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
%2 = Nombre de fichiers journaux requis
%3 = Indice utilisateur

Description: Pour chronométrer la pièce configurée, il faut au moins le nombre indiqué de fichiers de protocole.

Remède: Régler le paramètre machine général $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES[%3] de la NCU %1 sur la valeur %2.

129931 %1 : au moins %2 listes ETPD sont requises pour la détermination du temps ($MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST[%3])

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
%2 = Nombre de listes ETPD requises
%3 = Indice utilisateur

Description: Pour chronométrer la pièce configurée, il faut au moins le nombre indiqué de listes ETPD.

Remède: Régler le paramètre machine général $MN_MM_PROTOC_NUM_ETPD_STD_LIST[%3] de la NCU %1 sur la valeur %2.

129932 DAT : la NCU (%1) configurée pour le programme pièce %2 dans le canal %3 n'est pas valide

Paramètres: %1 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI
%2 = Nom du programme pièce
%3 = Numéro du canal

Description: Pour chronométrer la pièce configurée, la combinaison indiquée de NCU, programme pièce et canal est invalide.

Remède: Le programme pièce %2 ne peut être affecté qu'à un seul canal dans une NCU configurée dans le fichier NETNAMES.INI.

129933 DAT : le canal (%1) configuré pour le programme pièce %2 dans la NCU %3 n'est pas valide

Paramètres: %1 = Numéro du canal
%2 = Nom du programme pièce
%3 = Nom de la NCU suivant NETNAMES.INI

Description: Pour chronométrer la pièce configurée, la combinaison indiquée de NCU, programme pièce et canal est invalide.

Remède: Corrigez l'entrée correspondante dans le fichier DAT associé à la pièce.

129934 DAT : le programme pièce %1 a été configuré plusieurs fois.

Paramètres: %1 = Nom du programme pièce

Description: Pour chronométrer la pièce configurée, le programme pièce indiqué a été configuré pour plusieurs canaux.

Remède: Corrigez l'entrée correspondante dans le fichier DAT associé à la pièce.

129935 Configuration de CN pas encore déterminée

Description: La configuration des CN n'a pas pu être déterminée.

Remède: Assurez-vous que la communication avec la CN est établie et que tous les paramètres machine nécessaires pour la mesure de temps ont la bonne valeur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

129936 Initialisation pas encore effectuée.

Description: Une requête a été envoyée au serveur ITS bien que celui-ci n'était pas encore initialisé.

Remède: Répéter votre action opérateur plus tard.

129937 Sélection de pièce manque.

Description: Le serveur ITS ne dispose pas encore de fichier DAT pour une mesure de temps ou le contenu du fichier DAT est erroné.

Remède: Il faut d'abord sélectionner une pièce à exécuter avant de pouvoir effectuer une mesure de temps.

129938 Etat de pièce (%1) pas encore déterminé.

Paramètres: %1 = Nom de la pièce

Description: L'état ?éditable? du fichier DAT ou de la pièce n'a pas pu être déterminé.

Remède: Rétablissez éventuellement la communication avec la CN.

129939 Pièce (%1) en cours de traitement.

Paramètres: %1 = Nom de la pièce

Description: Le fichier DAT ou la pièce sont verrouillés en ce moment.

Remède: Fermer le fichier DAT éventuellement ouvert ou la pièce correspondante dans MCSE.

129940 Erreur dans pièce (%1).

Paramètres: %1 = Nom de la pièce

Description: Le serveur ITS n'est pas encore initialisé et ne peut donc pas exécuter la requête.

Remède: Répéter votre action opérateur plus tard.

129941 Tous les canaux impliqués ne sont pas en RESET.

Description: Un au moins des canaux configurés dans la pièce pour la mesure de temps n'est pas dans l'état "Reset".

Remède: Veillez à ce que tous les canaux configurés dans la pièce pour la mesure de temps soient dans l'état "Reset".

129942 Tous les canaux impliqués ne sont pas en AUTO.

Description: Un au moins des canaux / GMF configurés dans la pièce pour la mesure de temps n'est pas en mode "AUTO"

Remède: Veillez à ce que tous les canaux / GMF configurés dans la pièce pour la mesure de temps soient en mode "AUTO"

129943 %1: Configuration invalide de $AN_TIMER

Paramètres: %1 = Nom de la NCU

Description: Le réglage AN_TIMER_Nr de la section [DAT] dans ITS.INI est contradictoire avec le réglage dans le paramètre machine 18710 $MN_MM_NUM_AN_TIMER.

Remède: La valeur dans le paramètre machine général 18710 $MN_MM_NUM_AN_TIMER doit être au moins "1".
Le réglage AN_TIMER_Nr de la section [DAT] dans ITS.INI doit être supérieur à "0" et inférieur ou égal à la valeur du paramètre machine général 18710 $MN_MM_NUM_AN_TIMER.
Il faut respecter la règle suivante:
0 < AN_TIMER_Nr <= $MN_MM_NUM_AN_TIMER

129944 %1: $AN_TIMER[%2] ne fonctionne pas

Paramètres: %1 = Nom de la NC
%2 = Indice de la variable système utilisée $AN_TIMER

Description: Le $AN_TIMER[AN_TIMER_Nr] configuré avec le réglage AN_TIMER_Nr de la section [DAT] dans ITS.INI n'a pas été lancé.

Remède: Faites en sorte qu'au démarrage de la NCU, la variable système $AN_TIMER[AN_TIMER_Nr] soit initialisée une fois et lancée avec la valeur "0" ; par ex. avec AN_TIMER_Nr = 1 la variable système doit être initialisée avec l'instruction CN $AN_TIMER[1] = 0.

129945 %1: Pour ce type de mesure de temps, la version NCK (%2) est trop faible

Paramètres: %1 = Nom de la NC
%2 = Version du logiciel NCK de la NCU %1

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: La méthode de mesure "1" configurée par le réglage MeasureMode de la section [DAT] dans ITS.INI ne peut pas être utilisé car la version actuelle de NCK est trop basse.

Remède: Soit mettre à niveau le logiciel NCK à au moins 511300 ou choisir la méthode de mesure "0".

129946 Défaut général. Voir entrée dans le journal ITSx.LOG

Description: Il s'est produit une erreur générale qui est décrit plus en détail dans le journal "ITSx.LOG".
Les fichiers sont rangés dans le sous-répertoire "SEditor" du répertoire "TMP"de HMI-Advanced.

Remède: Suivez les instructions dans le journal "ITSx.LOG" ou demandez l'assistance téléphonique Siemens.

142000 L'opérateur devant la machine attend une aide par télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem

Description: Sont déclenchées dans le mode "User Controlled", lorsque l'opérateur utilise la fonction "Request Support".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Acquitter l'alarme

Poursuite du programme: Interne

142001 L'opérateur devant la machine attend une aide par télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem

Description: Sont déclenchées dans le mode "User Controlled", lorsque l'opérateur utilise la fonction "Request Support".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Acquitter l'alarme

Poursuite du programme: Interne

142002 L'opérateur devant la machine attend une aide par télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem

Description: Sont déclenchées dans le mode "User Controlled", lorsque l'opérateur utilise la fonction "Request Support".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Acquitter l'alarme

Poursuite du programme: Interne

142003 L'opérateur devant la machine attend une aide par télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem

Description: Sont déclenchées dans le mode "User Controlled", lorsque l'opérateur utilise la fonction "Request Support".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Acquitter l'alarme

Poursuite du programme: Interne

142004 L'opérateur devant la machine attend une aide par télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem

Description: Sont déclenchées dans le mode "User Controlled", lorsque l'opérateur utilise la fonction "Request Support".

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Acquitter l'alarme

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

142005 La machine est prête pour le télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem
Description: Sont déclenchées dans le mode "PLCControlled"
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Acquitter l'alarme
Poursuite du programme: Interne

142006 La machine est prête pour le télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem
Description: Sont déclenchées dans le mode "PLCControlled"
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Acquitter l'alarme
Poursuite du programme: Interne

142007 La machine est prête pour le télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem
Description: Sont déclenchées dans le mode "PLCControlled"
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Acquitter l'alarme
Poursuite du programme: Interne

142008 La machine est prête pour le télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem
Description: Sont déclenchées dans le mode "PLCControlled"
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Acquitter l'alarme
Poursuite du programme: Interne

142009 La machine est prête pour le télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem
Description: Sont déclenchées dans le mode "PLCControlled"
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Acquitter l'alarme
Poursuite du programme: Interne

142010 L'opérateur devant la machine attend une aide par télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem
Description: Est déclenchée dans le mode "User Controlled" lorsque l'opérateur sélectionne et démarre explicitement un objet hôte.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Acquitter l'alarme
Poursuite du programme: Interne

142011 L'opérateur devant la machine attend une aide par télédiagnostic ! %1 %2 %3 %4

Paramètres: %1 = Adresse IP dans le cas d'une connexion Internet par modem
Description: Sont déclenchées dans le mode "User Controlled", lorsque l'opérateur utilise la fonction "Request Support".
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Acquitter l'alarme

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Interne

149000 L'exécution de la tâche a échoué.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149001 Aucun script de démarrage disponible

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149002 Erreur dans l'exécution du script

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149005 Le serveur n'a pas été en mesure de chercher une tâche.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149006 La tâche cherchée par le serveur ne contient aucune donnée.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149007 Le certificat du serveur est périmé ou les réglages de la date et de l'heure de l'ordinateur ne sont pas corrects.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149008 L'accès à la configuration ePS a échoué pour des raisons inconnues.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149009 Il n'a pas été possible d'initialiser la configuration ePS.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149010 Il n'a pas été possible d'initialiser l'identité des machines ePS.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

149200 **Le script de démarrage n'a pas reçu d'ID valide pour le script du service de la part du serveur ePS.**

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149201 **Le script de démarrage n'a pas reçu de script du service de la part du serveur ePS.**

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149202 **Le script de démarrage n'a pas pu démarrer le script du service.**

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149203 **Le script du service n'a pas pu démarrer le script du service de tranfert des données.**

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149305 **La liaison avec le moniteur AP a été interrompue pendant l'accès au contrôleur.**

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149306 **La liaison avec le moniteur AP a échoué pendant la création de l'objet DataAccess ou il y a une erreur Hotlink.**

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149307 **La liaison avec le moniteur AP a été interrompue pendant le Timeout du RESET initial.**

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149308 **La liaison avec le moniteur AP a été interrompue à la suite d'un déclenchement erroné.**

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149310 **La liaison avec le moniteur AP a été interrompue en raison d'une erreur d'accès au contrôleur.**

Description: -

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149311 La liaison avec le moniteur AP a échoué pendant la création de l'objet DataAccess.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149315 Le DataUpload de l'AP a échoué pendant la création de l'objet DataAccess.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149316 Le DataUpload de l'AP a été interrompu en raison de paramètres manquants.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149317 Le DataUpload de l'AP a été interrompu car il n'a pas été possible de démarrer la temporisation.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149320 La liaison avec le moniteur AP a été interrompue car la création des objets DataAccess a échoué.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149321 La liaison avec le moniteur AP a été interrompue en raison de paramètres manquants.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

149322 La liaison avec le moniteur AP a été interrompue car il n'a pas été possible de démarrer la temporisation.

Description: -
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

150201 La communication avec %1 a été coupée

Paramètres: %1 = URL source du composant concerné

Description: Un bus de communication relie le tableau de commande avec la CN et l'AP.
L'alarme survient lorsque la communication entre ces composants est perturbée.
Cette alarme invalide toutes les valeurs d'affichage en lien avec la CN et l'AP.
Les perturbations de ce type sont normales au cours du démarrage des commandes (par ex. après une réinitialisation).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement dès que la situation d'erreur est terminée.
Lorsque cette alarme est permanente, des causes d'erreur très diverses peuvent être présentes. (par ex. rupture de conducteur, pas de démarrage de CN / API,
configuration erronée de l'adresse / vitesse de transmission de l'un des abonnés du bus, etc.).

Poursuite du programme: Interne

150202 En attente d'une communication avec %1

Paramètres: %1 = URL source du composant concerné

Description: Un bus de communication relie le tableau de commande avec la CN et l'AP.
L'alarme survient lors du premier lancement de MMC lorsque le démarrage de la CN et de l'AP n'est pas encore achevé ou lorsque la communication avec ces composants est perturbée.
Cette alarme invalide toutes les valeurs d'affichage en lien avec la CN et l'AP.
Les perturbations de ce type sont normales au cours du démarrage des commandes (par ex. après une réinitialisation).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement dès que la situation d'erreur est terminée.
Lorsque cette alarme est permanente, des causes d'erreur très diverses peuvent être présentes. (par ex. rupture de conducteur, pas de démarrage de CN / API, configuration erronée de l'adresse / de la vitesse de transmission de l'un des abonnés du bus, etc.).

Poursuite du programme: Interne

150204 ----- Lancement de l'acquisition des alarmes -----

Description: L'alarme indique le lancement ou le relancement de l'acquisition d'alarmes dans le journal des alarmes.
Si le journal des alarmes a été configuré de façon à ce qu'il soit écrit de manière permanente dans le système de fichiers, une nouvelle alarme sera écrite dans le journal à chaque redémarrage. L'alarme fait ainsi la séparation entre les différentes périodes de temps dans lesquelles l'acquisition d'alarmes est active.
Les tampons d'horodatage d'arrivée et de départ sont identiques aux heures de démarrage et de redémarrage de l'acquisition des alarmes.
L'alarme est visible uniquement dans le journal des alarmes.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Il n'est pas possible et pas nécessaire non plus d'effacer l'alarme puisque l'alarme est visible uniquement dans le journal des alarmes.

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

2.3 Alarmes SINAMICS

201000 <Indication de lieu>Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: POWER ON
Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.

201001 <Indication de lieu>Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: POWER ON
Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201002 <Indication de lieu>Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: POWER ON
Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201003 <Indication de lieu>Retard d'acquittement pendant l'accès mémoire

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: POWER ON
Cause: Accès à une plage de mémoire qui ne retourne pas de "READY".
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201004 <Indication de lieu>Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, hexadécimal):
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Lire le paramètre de diagnostic (r9999).
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
Voir aussi: r9999 (Erreur logicielle interne Diagnostic additionnel)

201005 <Indication de lieu>Echec download du firmware sur composant DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le download du firmware sur un composant DRIVE-CLiQ a échoué.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxxxx hex: yy = numéro de composant, xxxx = cause
xxxx = 000B hex = 11 déc :
le composant DRIVE-CLiQ a détecté des erreurs dans le total de contrôle.
xxxx = 000F hex = 15 déc :
le contenu du fichier de firmware n'est pas accepté par le composant DRIVE-CLiQ sélectionné.
xxxx = 0012 hex = 18 déc :
la version du firmware est trop ancienne et n'est pas acceptée par le composant.
xxxx = 0013 hex = 19 déc :
la version du firmware n'est pas adaptée à la version matérielle du composant.
xxxx = 0065 hex = 101 déc :
aucune réponse de composant DRIVE-CLiQ après plusieurs tentatives de communication.
xxxx = 008B hex = 139 déc :
pour l'instant seul un nouveau bootloader a été chargé (répétition nécessaire après POWER ON).
xxxx = 008C hex = 140 déc :
le fichier firmware pour le composant DRIVE-CLiQ n'est pas disponible sur la carte mémoire.
xxxx = 008F hex = 143 déc :
le composant n'a pas basculé en mode téléchargement du firmware. La suppression du firmware existant a échoué.
xxxx = 0090 hex = 144 déc :
Le composant a détecté un défaut lors du contrôle du firmware chargé (total de contrôle). Le fichier sur la carte mémoire est peut-être défectueux.
xxxx = 0091 hex = 145 déc :
Le composant n'a pas terminé à temps le contrôle du firmware chargé (total de contrôle).
xxxx = 009C hex = 156 déc :
le composant avec le numéro de composant indiqué n'est pas disponible (p7828).
xxxx = autre valeurs :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Vérifier le numéro de composant sélectionné (p7828).
- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ.
- Stocker le fichier de firmware approprié pour le download dans le répertoire /siemens/sinamics/code/sac/.
- Après un nouveau POWER ON du composant DRIVE-CLiQ, répéter le chargement du firmware. En fonction de p7826, un download automatique du firmware peut être effectué.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201006 <Indication de lieu>Mise à jour du firmware sur composant DRIVE-CLiQ requise

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La mise à jour du firmware d'un composant DRIVE-CLiQ est nécessaire car le composant ne contient aucun firmware ni version de firmware approprié(e) pour fonctionner avec la CU.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de composant du composant DRIVE-CLiQ.

Remède: Mise à jour du firmware via logiciel de mise en service:
Dans le navigateur de projet, sous "Configuration" du variateur correspondant, il est possible de lire sur la page "Aperçu des versions" la version de firmware de tous les composants et de procéder à une mise à jour des firmwares.
Mise à jour du firmware via paramètres:
- Valider le numéro de composant de la valeur d'alarme et l'inscrire dans p7828.
- Démarrer un download du firmware avec p7829 = 1.

201007 <Indication de lieu>POWER ON du composant DRIVE-CLiQ requis

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un nouveau POWER ON d'un composant DRIVE-CLiQ est nécessaire, par exemple, suite à une mise à jour du firmware.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de composant du composant DRIVE-CLiQ.
Remarque :
Pour le n° de composant = 1, il faut un POWER ON de la Control Unit.

Remède: Mettre hors, puis sous tension l'alimentation du composant DRIVE-CLiQ indiqué.

201009 <Indication de lieu>CU: Module de régulation Surchauffe

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La température (r0037[0]) du module de régulation (Control Unit) a dépassé la valeur limite spécifiée.

Remède: - Contrôler l'arrivée d'air de la Control Unit.
- Contrôler le ventilateur de la Control Unit (uniquement CU310).
Remarque :
L'alarme disparaît automatiquement lorsque la température redevient inférieure à la valeur limite.

201010 <Indication de lieu>Type entraînement inconnu

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un type de variateur inconnu a été détecté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro d'objet entraînement (voir p0101, p0107).

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201011 <Indication de lieu>Download annulé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le download du projet a été annulé.
- Le download du projet a été arrêté prématurément par l'utilisateur ou par le logiciel de mise en service (par ex. STARTER, SCOUT).
- La ligne de communication a été interrompue (p.ex. rupture de fil, câble débranché).
Remarque :
la réaction à un download annulé est l'état "Première mise en service".

Remède:
- Contrôler la ligne de communication.
- Effectuer de nouveau le download du projet.
- Démarrer à partir de fichiers sauvegardés auparavant (mettre hors/sous tension ou p0976).

201012 <Indication de lieu>Projet Erreur de conversion

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur s'est produite lors de la conversion du projet d'une version antérieure du firmware.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre à l'origine du défaut.
Pour la valeur de défaut 600 :
L'évaluation de la température n'est plus affectée à la partie puissance mais à l'évaluation de capteur.
Important:
La surveillance de la température du moteur n'est plus assurée.

Remède: Vérifier le paramètre spécifié dans la valeur de défaut et corriger son réglage.
Valeur de défaut = 600:
Le paramètre p0600 doit être réglé sur 1, 2 ou 3 selon l'affectation de l'évaluation interne de capteur à l'interface de capteur.
Valeur 1 signifie : l'évaluation interne de capteur est affecté par p0187 à l'interface de capteur 1.
Valeur 2 signifie : l'évaluation interne de capteur est affecté par p0188 à l'interface de capteur 2.
Valeur 3 signifie : l'évaluation interne de capteur est affecté par p0189 à l'interface de capteur 3.
- Le cas échéant, l'évaluation interne de capteur doit être affectée à une interface de capteur par p0187, p0188 ou p0189.
- Le cas échéant, mettre à niveau le firmware.

201015 <Indication de lieu>Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: POWER ON

Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201016 <Indication de lieu>Firmware modifié

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Un au moins des fichiers du firmware du répertoire /SIEMENS/SINAMICS a été modifié illicitement par rapport à la version livrée. Aucune modification n'est tolérée dans ce répertoire.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0: Total de contrôle d'un fichier incorrect
1: Fichier manque
2: Fichier en trop
3: Version incorrecte du firmware.
4: Total de contrôle d'un fichier de sauvegarde incorrect
Voir aussi: r9925 (Fichier firmware défectueux)

Remède: Rétablir l'état à la livraison de la mémoire non volatile pour le firmware (carte mémoire, mémoire de l'appareil).
Remarque :
Le fichier concerné peut être lu via r9925.
Voir aussi: r9926 (Vérification du Firmware Etat)

201017 <Indication de lieu>Listes de composants modifiée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un fichier du répertoire /SIEMENS/SINAMICS/DATA ou /ADDON/SINAMICS/DATA sur la carte mémoire a été modifié illicitement par rapport à la version livrée. Aucune modification n'est tolérée dans ce répertoire.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Le premier chiffre de la valeur d'alarme signale le problème:
1: Le fichier n'existe pas.
2: La version de firmware du fichier ne coïncide pas avec la version du logiciel.
3: Le total de contrôle du fichier est incorrect.
Le deuxième chiffre de la valeur d'alarme indique le répertoire dans lequel se trouve le fichier:
0: Répertoire /SIEMENS/SINAMICS/DATA/
1: Répertoire /ADDON/SINAMICS/DATA/
Le troisième chiffre de la valeur d'alarme indique le fichier:
0: Fichier MOTARM.ACX
1: Fichier MOTSRM.ACX
2: Fichier MOTSLM.ACX
3: Fichier ENCDATA.ACX
4: Fichier FILTDATA.ACX
5: Fichier BRKDATA.ACX

Remède: Rétablir l'état à la livraison pour le fichier concerné sur la carte mémoire.

201030 <Indication de lieu>Perte de signe de vie en maîtrise de commande

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE, CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE, CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le PC ayant la maîtrise de commande n'a pas reçu de signe de vie au cours du délai de timeout. La commande a été rendue à la connexion FCOM active.

Remède: Augmenter le délai de timeout sur le PC ou, le cas échéant, désactiver complètement la surveillance. Dans le logiciel de mise en service, on peut régler le délai de timeout comme suit :
<Entraînement> -> Mise en service -> Tableau de commande -> Bouton "Prendre la maîtrise de commande" -> la fenêtre qui s'ouvre pernet de régler le délai de timeout en millisecondes.
Important:
La valeur du délai de timeout doit être la plus petite possible. Un délai de timeout élevé signifie une réaction tardive en cas de panne de communication.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201031 <Indication de lieu>Défaillance du signe de vie pour AOP ARRET à DISTANCE

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE, CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE, CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Lorsque le mode "ARRET à DISTANCE" est activé, aucun signe de vie n'a été reçu dans un délai de 3 s.
Remède: - Vérifier le raccordement du câble de données à l'interface série de la Control Unit (CU) et de l'Advanced Operator Panel (AOP).
- Contrôler le câble de données entre CU et AOP.

201033 <Indication de lieu>Commutation des unités: valeur de paramètre de référence non valide

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Lors d'une commutation des unités dans la représentation rapportée, aucun des paramètres de référence requis ne doit avoir la valeur 0.0.
Valeur de défaut (r0949, paramètre):
Paramètre de référence dont la valeur est 0.0.
Voir aussi: p0349 (Système d'unités Paramètres du schéma équivalent moteur), p0505 (Sélection Système d'unités), p0595 (Sélection Unité technologique)
Remède: Saisir pour le paramètre de référence une valeur différente de 0.0
Voir aussi: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201034 <Indication de lieu>Commutation des unités: calcul des valeurs de paramètres a échoué après modif. val. de réf.

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La modification d'un paramètre de référence a entraîné l'impossibilité de recalculer l'équivalent en valeur relative de la valeur réglée pour un paramètre concerné. La modification a été refusée, la valeur originale du paramètre a été rétablie.
Valeur de défaut (r0949, paramètre):
Paramètre dont la valeur n'a pas pu être recalculée.
Voir aussi: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Remède: Sélectionner la valeur du paramètre de référence de manière que les paramètres concernés puissent être calculés en valeur relative.
Voir aussi: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201035 <Indication de lieu>ACX: Démarrage sur la base des fichiers de sauvegarde de paramètres

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Au démarrage de la Control Unit, aucun jeu de paramètres complet n'a été trouvé dans les fichiers de sauvegarde de paramètres. Le dernier enregistrement du paramétrage n'a pas été exécuté complètement. A sa place, un jeu de paramètres ou un fichier de sauvegarde de paramètres a été chargé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: Si le projet a été sauvegardé avec le logiciel de mise en service, effectuer de nouveau un download pour votre projet. Sauvegarder à l'aide de la fonction "Copier la RAM vers la ROM" ou à l'aide de p0977 = 1 afin d'assurer que les fichiers de paramètre sont entièrement réécrits sur la carte mémoire.

201036 <Indication de lieu>ACX: Fichier de sauvegarde de paramètres manquant

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Lors du chargement du paramétrage de l'équipement, un fichier de sauvegarde de paramètres correspondant à un objet entraînement ne peut pas être localisé. Pour cet objet entraînement, il n'existe aucun fichier de sauvegarde de paramètres du type PSxxxyyy.ACX, PSxxxyyy.NEW ou PSxxxyyy.BAK sur la carte CompactFlash.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Octet 1: yyy dans le nom de fichier PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> fichier de sauvegarde de cohérence
yyy = 001 ... 062 --> numéro d'objet entraînement
yyy = 099 --> fichier de sauvegarde de paramètres PROFIBUS
Octet 2, 3, 4:
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: Si les données du projet ont été sauvegardés avec le logiciel de mise en service, effectuer de nouveau un download pour votre projet. Sauvegarder à l'aide de la fonction "Copier la RAM vers la ROM" ou à l'aide de p0977 = 1 afin d'assurer que les fichiers de paramètre sont entièrement réécrits sur la carte CompactFlash.
Si les données de projet n'ont pas été sauvegardées, une première nouvelle mise en service sera à nouveau nécessaire.

201037 <Indication de lieu>ACX: Le fichier de sauvegarde de paramètres n'a pas pu être renommé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Après l'enregistrement sur la carte CompactFlash ou en mémoire volatile, un fichier de sauvegarde de paramètres n'a pas pu être renommé.
L'un des fichiers de sauvegarde de paramètres à renommer porte l'attribut "read only". Les fichiers de sauvegarde de paramètres sont stockés sur la carte CompactFlash dans le répertoire \USER\SINAMICS\DATA.
Il se peut que la carte CompactFlash soit défectueuse.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Octet 1: yyy dans nom de fichier PSxxxyyy.* ou CAxxxyyy.* ou CCxxxyyy.*
yyy = 000 --> fichier de sauvegarde de cohérence
yyy = 099 --> fichier de sauvegarde de paramètres PROFIBUS PSxxx099.*
Octet 2: xxx dans le nom de fichier PSxxxyyy.*
xxx = 000 --> mémorisation lancée par p0977 = 1
xxx = 010 --> mémorisation lancée par p0977 = 10
xxx = 011 --> mémorisation lancée par p0977 = 11
xxx = 012 --> mémorisation lancée par p0977 = 12
Octet 4, 3:
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier si l'un des fichiers à écraser contient l'attribut "read only" et modifier, le cas échéant, cet attribut de fichier en "writeable". Vérifier tous les fichiers (PSxxxyyy.*, CCxxxyyy.*, CAxxxyyy.*) appartenant à l'entraînement yyy identifié dans la valeur de défaut.
- Remplacer la carte CompactFlash.

201038 <Indication de lieu>ACX: Echec du chargement du fichier de sauvegarde de paramètres

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur s'est produite lors du chargement de fichiers PSxxxyyy.ACX ou PTxxxyyy.ACX à partir de la carte CompactFlash ou de la mémoire volatile de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Octet 1: yyy dans le nom de fichier PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> fichier de sauvegarde de cohérence
yyy = 001 ... 062 --> numéro d'objet entraînement
yyy = 099 --> fichier de sauvegarde de paramètres PROFIBUS
Octet 4, 3, 2:
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Si les données du projet ont été sauvegardés avec le logiciel de mise en service, effectuer de nouveau un download pour votre projet. Sauvegarder à l'aide de la fonction "Copier la RAM vers la ROM" ou à l'aide de p0977 = 1 afin d'assurer que les fichiers de paramètre sont entièrement réécrits sur la carte CompactFlash.
- Remplacer la carte CompactFlash.

201039 <Indication de lieu>ACX: Echec de l'écriture du fichier de sauvegarde de paramètres

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'écriture d'au moins un fichier de sauvegarde de paramètres PSxxxyyy.*** sur la carte CompactFlash a échoué.
- Au moins un fichier de sauvegarde de paramètres PSxxxyyy.*** dans le répertoire /USER/SINAMICS/DATA/ sur la carte CompactFlash a l'attribut "read only" et ne peut pas être écrasé.
- L'espace mémoire disponible sur la carte CompactFlash est insuffisant.
- La carte CompactFlash est défectueuse et n'accepte pas d'opération d'écriture.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
dcba hex
a = yyy dans le nom de fichier PSxxxyyy.***
a = 000 --> fichier de sauvegarde de cohérence
a = 001 ... 062 --> numéro d'objet entraînement
a = 099 --> fichier de sauvegarde de paramètres PROFIBUS
b = xxx dans le nom de fichier PSxxxyyy.***
b = 000 --> mémorisation lancée par p0977 = 1
b = 010 --> mémorisation lancée par p0977 = 10
b = 011 --> mémorisation lancée par p0977 = 11
b = 012 --> mémorisation lancée par p0977 = 12
d, c:
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier l'attribut des fichiers (PSxxxyyy.***, CAxxxyyy.***, CCxxxyyy.***) et le modifier le cas échéant de "read only" en "writeable".
- Vérifier l'espace mémoire disponible sur la carte CompactFlash. Chaque objet entraînement existant dans le système requiert env. 40 Ko d'espace mémoire.
- Remplacer la carte CompactFlash.

201040 <Indication de lieu>Sauvegarde des paramètres et POWER ON obligatoires

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: POWER ON

Cause: Un paramètre du système d'entraînement a été modifié nécessitant la sauvegarde des paramètres et un redémarrage du système (p. ex. p0110).

Remède: - Sauvegarder les paramètres (p0971/p0977).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

201041 <Indication de lieu>Sauvegarde des paramètres nécessaire

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Au démarrage, des fichiers défectueux ou manquants ont été détectés sur la carte mémoire.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Impossible d'ouvrir le fichier source.
2: Impossible de lire le fichier source.
3: Impossible de créer le répertoire cible.
4: Impossible de créer/ouvrir le fichier cible.
5: Impossible d'écrire dans le fichier cible.
Autres valeurs :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Effectuer une Sauvegarde des paramètres (p0977).
- Charger à nouveau le projet dans le variateur.
- Effectuer la mise à jour du firmware.
- Le cas échéant, remplacer la Control Unit et/ou la carte mémoire.

201042 <Indication de lieu>Erreur de paramètre lors du download du projet

Valeur de message: paramètre: %1, indice: %2, cause du défaut: %3

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée lors du download d'un projet via le logiciel de mise en service (ex.: valeur de paramètre incorrecte).
Un dépassement des limites dynamiques dépendant éventuellement d'autres paramètres a été détecté pour le paramètre spécifié.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ccbbaaaa hex
aaaa = paramètre
bb = indice
cc = cause du défaut
0: Numéro de paramètre non autorisé.
1: Valeur de paramètre non modifiable.
2: Limite de valeur inférieure ou supérieure dépassée.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

3: Sous-indice incorrect.
4: Absence de tableau, absence de sous-indice.
5: Type de paramètre incorrect.
6: Aucune mise à 1 autorisée (réinitialisation seulement).
7: Elément descriptif non modifiable.
9: Paramètres descriptifs non disponibles.
11: Pas de maîtrise de commande.
15: Aucun tableau de texte disponible.
17: Tâche non exécutable en raison de l'état de fonctionnement.
20: Valeur non autorisée.
21: Réponse trop longue.
22: Adresse de paramètre non autorisée.
23: Format non autorisé.
24: Nombre de valeurs non cohérent.
25: L'objet entraînement n'existe pas.
101: Momentanément désactivé.
104: Valeur non autorisée.
107: Accès en écriture en cas de régulateur débloqué non autorisé.
108: Unité inconnue.
109: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Capteur (p0010 = 4).
110: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Moteur (p0010 = 3).
111: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Partie puissance (p0010 = 2).
112: Accès en écriture seulement dans la mise en service rapide (p0010 = 1).
113: Accès en écriture seulement en mode "prêt" (p0010 = 0).
114: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Réinitialisation des paramètres (p0010 = 30).
115: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Safety Integrated (p0010 = 95).
116: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Application technologique/Unités (p0010 = 5).
117: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service (p0010 différent de 0).
118: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Download (p0010 = 29).
119: Le paramètre ne doit pas être écrit dans l'état Download.
120: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Configuration orientée entraînement (appareil: p0009 = 3).
121: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Détermination du type d'entraînement (appareil: p0009 = 2).
122: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Configuration orientée jeux de paramètres (appareil: p0009 = 4).
123: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Configuration orientée appareil (appareil: p0009 = 1).
124: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Download appareil (appareil: p0009 = 29).
125: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Réinitialisation des paramètres de l'appareil (appareil: p0009 = 30).
126: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Appareil prêt (appareil: p0009 = 0).
127: Accès en écriture seulement dans l'état de mise en service Appareil (appareil: p0009 différent de 0).
129: Le paramètre ne doit pas être écrit dans l'état Download.
130: La prise en compte de la maîtrise de commande est bloquée par BI: p0806.
131: Connexion FCOM souhaitée impossible car la sortie FCOM ne produit pas de valeur à virgule flottante.
132: Connexion FCOM non affectée verrouillée sur p0922.
133: Méthode d'accès non définie.
200: Au-dessous de la valeur valide.
201: Au-dessus de la valeur valide.
202: Non accessible par le Basic Operator Panel (BOP).
203: Non lisible par le Basic Operator Panel (BOP).
204: Accès en écriture non autorisé.

Remède: - Introduire la valeur correcte dans les paramètres spécifiés.
- Déterminer le paramètre qui restreint les limites du paramètre indiqué.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201043 <Indication de lieu>Erreur grave lors du download du projet

Valeur de message: cause du défaut: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur grave a été détectée lors du download d'un projet via le logiciel de mise en service.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Changement d'état de l'appareil sur download appareil impossible (objet entraînement activé ?).
2: Numéro d'objet entraînement incorrect.
3: Nouvel effacement d'un objet entraînement déjà effacé.
4: Effacement d'un objet entraînement déjà déclaré lors de la génération.
5: Effacement d'un objet entraînement non existant.
6: Génération d'un objet entraînement non effacé qui existait déjà.
7: Nouvelle génération d'un objet entraînement déjà déclaré pour la génération.
8: Nombre maximal d'objets entraînement générables dépassé.
9: Erreur lors de la création de l'objet entraînement du dispositif.
10: Erreur lors de la création des paramètres de la topologie préscrite (p9902 et p9903).
11: Erreur lors de la création d'un objet entraînement (partie globale).
12: Erreur lors de la création d'un objet entraînement (partie entraînement).
13: Type d'objet entraînement inconnu.
14: Changement d'état de l'entraînement sur Ready impossible (p0947 et p0949).
15: Changement d'état de l'entraînement sur Download impossible.
16: Changement d'état de l'appareil sur Ready impossible.
17: Un download de la topologie est impossible. Le câblage du composant doit être contrôlé en tenant compte des signalisations.
18: Un nouveau download n'est possible qu'après réinitialisation de l'entraînement sur le réglage usine.
19: L'emplacement de la carte optionnelle a été configuré plusieurs fois (ex. CAN et COMM BOARD).
20: La configuration est incohérente (par ex.: CAN pour CU bien qu'aucun CAN n'ait été configuré pour les objets entraînement (A_INF, SERVO ou VECTOR).

Remède: - Utiliser la version actuelle du logiciel de mise en service.
- Modifier le projet hors ligne et exécuter un nouveau download (ex.: comparer le nombre d'objets entraînement, de moteurs, de capteurs et de parties puissance dans le projet hors ligne et sur le variateur).
- Modifier l'état de l'entraînement (est-ce qu'un moteur tourne ou est-ce qu'une signalisation est présente ?).
- Tenir compte des autres signalisations présentes et corriger leur cause.

201044 <Indication de lieu>CU CompactFlash: Données de description incorrectes

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: POWER ON

Cause: Une erreur a été détectée lors du chargement des données de description enregistrés sur la carte CompactFlash.

Remède: Remplacer la carte CompactFlash.

201045 <Indication de lieu>CU CompactFlash: Données de configuration non valides

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une erreur a été détectée lors de l'évaluation des fichiers de paramètres PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX ou CCxxxyyy.ACX enregistrés sur la carte CompactFlash.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: Réinitialiser le réglage usine (p0976 = 1) et charger à nouveau le projet dans le variateur. Un fonctionnement sans limitation est alors possible.
Après le download du projet, mémoriser le paramétrage dans STARTER à l'aide de la fonction "Copier la RAM vers la ROM" ou à l'aide de p0977 = 1, afin d'écraser les fichiers de paramètres incorrects sur la carte CompactFlash.

201049 <Indication de lieu>CU CompactFlash: Ecriture dans le fichier impossible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Il est impossible d'écrire dans un fichier protégé en écriture (PSxxxxxx.acx). La requête d'écriture a été abandonnée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro d'objet entraînement.

Remède: Vérifier si les fichiers qui se trouvent sur la carte CompactFlash sous .../USER/SINAMICS/DATA/... ont l'attribut "protégé en écriture". S'il le faut, enlever l'attribut et répéter l'opération de sauvegarde (par ex. régler p0971 = 1).

201050 <Indication de lieu>Carte CompactFlash et appareil incompatibles

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La carte CompactFlash et le type d'appareil ne sont pas compatibles (ex.: une carte CompactFlash pour SINAMICS S est enfichée dans SINAMICS G).

Remède: - Enficher la carte CompactFlash compatible.
- Utiliser la CU ou la partie puissance compatible.

201051 <Indication de lieu>Type d'objet entraînement non disponible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le type d'objet entraînement correspondant à la vue spécifique à l'application sélectionnée n'est pas disponible. Le fichier de description requis (PDxxxyyy.ACX) n'est pas disponible sur la carte CompactFlash.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Indice de p0103 et p0107.
Voir aussi: p0103, r0103, p0107, r0107

Remède: - Sélectionner une vue spécifique à l'application compatible (p0103) avec ce type d'objet entraînement (p0107).
- Enregistrer le fichier de description requis (PDxxxyyy.ACX) sur la carte CompactFlash.
Voir aussi: p0103, r0103, p0107, r0107

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201052 <Indication de lieu>CU: Surcharge du système calculée pour la topologie préscrite complète

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une surcharge du système a été calculée sur la base de la topologie préscrite complète active.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
2: Charge du temps de calcul trop élevée.
6: Charge cyclique du temps de calcul trop élevée.

Remède:
- Réduire la période d'échantillonnage.
- N'utiliser qu'un jeu de paramètres à la fois (CDS, DDS).
- Désactiver le module de fonction.
- Désactiver l'objet entraînement
- Supprimer l'objet entraînement de la topologie préscrite

Remarque :
Après avoir pris une mesure de remède, il faut relancer un nouveau calcul avec p9974 = 1.

201053 <Indication de lieu>CU: Surcharge système mesurée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une surcharge du système a été constatée sur la base de valeurs mesurées.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
2: Charge du temps de calcul trop élevée.
6: Charge cyclique du temps de calcul trop élevée.
Voir aussi: r9976 (Charge du système)

Remède:
- Réduire la période d'échantillonnage.
- N'utiliser qu'un jeu de paramètres à la fois (CDS, DDS).
- Désactiver le module de fonction.
- Désactiver l'objet entraînement
- Supprimer l'objet entraînement de la topologie préscrite

201064 <Indication de lieu>CU : Erreur interne (CRC)

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Erreur CRC dans la mémoire de programme de la Control Unit

Remède:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201065 <Indication de lieu>Entraînement: Erreur si capteur non actif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un ou plusieurs capteurs non actifs produisent des erreurs.

Remède: Supprimer les erreurs correspondant aux capteurs non actifs.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201099 <Indication de lieu>Dépassement de la fenêtre de tolérance de la synchronisation de l'heure

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La fenêtre de tolérance paramétrée pour la synchronisation de l'heure par l'horloge mère a été quittée.
Voir aussi: p3109 (RTC Synchronisation de l'heure Fenêtre de tolérance)
Remède: Sélectionner un intervalle de resynchronisation plus court afin que l'écart de synchronisation entre l'horloge mère et le système d'entraînement reste à l'intérieur de la fenêtre de tolérance.
Voir aussi: r3108 (RTC Dernier écart de synchronisation)

201100 <Indication de lieu>CU: Carte mémoire déconnectée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La carte mémoire (mémoire non volatile) a été déconnectée en service.
Important:
La carte mémoire ne doit pas être connectée ou déconnectée sous tension.
Remède: - Mettre hors tension le système de variateur.
- Enficher à nouveau la carte mémoire déconnectée et compatible avec le système.
- Remettre sous tension le système de variateur.

201105 <Indication de lieu>CU: Mémoire insuffisante

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET1
Acquittement: POWER ON
Cause: Trop de fonctions sont configurées sur cette Control Unit (par exemple, trop d'entraînements, de modules de fonction, de jeux de paramètres, d'applications OA, de blocs, etc.).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède: - Modifier la configuration de cette Control Unit (par exemple, moins d'entraînements, de modules de fonction, de jeux de paramètres, d'applications OA, de blocs, etc.).
- Utiliser d'autres CU.

201107 <Indication de lieu>CU: Echec d'enregistrement sur la carte CompactFlash

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: L'opération de sauvegarde sur la carte CompactFlash a échoué.
- La carte CompactFlash est défectueuse.
- L'espace mémoire de la carte CompactFlash est insuffisant.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Impossible d'ouvrir le fichier de la RAM.
2: Impossible de lire le fichier de la RAM.
3: Impossible de créer un nouveau répertoire sur la carte CompactFlash.
4: Impossible de créer un nouveau fichier sur la carte CompactFlash.
5: Impossible d'écrire un nouveau fichier sur la carte CompactFlash.
Remède: - Faire une nouvelle tentative de sauvegarde.
- Utiliser une autre carte CompactFlash.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201110 <Indication de lieu>CU: Plusieurs SINAMICS G sur une CU

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La CU gère plus d'un variateur de type SINAMICS G.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
numéro du deuxième entraînement avec variateur du type SINAMICS G.
Remède: Le système n'autorise la gestion que d'un seul variateur de type SINAMICS G.

201111 <Indication de lieu>CU: Exploitation mixte non autorisée de variateurs

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Des variateurs différents sont exploités de façon illicite avec une Control Unit :
- SINAMICS S ensemble avec SINAMICS G
- SINAMICS S ensemble avec SINAMICS S Value ou Combi
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
numéro du premier objet entraînement avec type de partie puissance divergent
Remède: Ne faire fonctionner sur une Contol Unit que des modules de puissance d'un même type de variateur.

201112 <Indication de lieu>CU: Partie puissance non autorisée

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La partie puissance connectée ne peut pas être exploitée avec cette Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La partie puissance n'est pas prise en charge (par ex. PM240).
2: Onduleur non autorisé sur la CU310.
Remède: Remplacer la partie puissance non autorisée par un composant autorisé.

201120 <Indication de lieu>Echec Initialisation Bornes

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET1 (ARRET2)
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: Il s'est produit une erreur logicielle interne lors de l'initialisation des fonctions de bornes pour CU3xx, TB30 ou TM31.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.

201122 <Indication de lieu>Fréquence sur entrée détecteur trop élevée

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET1 (ARRET2)
Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La fréquence des impulsions à l'entrée du détecteur est trop élevée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: DI/DO 9 (X122.8)
2: DI/DO 10 (X122.10)
4: DI/DO 11 (X122.11)
8: DI/DO 13 (X132.8)
16: DI/DO 14 (X132.10)
32: DI/DO 15 (X132.11)
1001: DI/DO 9 (X122.8), erreur d'initialisation
1002: DI/DO 10 (X122.10), erreur d'initialisation
1004: DI/DO 11 (X122.11), erreur d'initialisation
1008: DI/DO 13 (X132.8), erreur d'initialisation
1016: DI/DO 14 (X132.10), erreur d'initialisation
1032: DI/DO 15 (X132.11), erreur d'initialisation

Remède: Réduire la fréquence des impulsions à l'entrée du détecteur.

201150 <Indication de lieu>CU: Nombre d'instances dépassé pour un type d'objet entraînement

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Dépassement du nombre maximum d'instances autorisé pour un type d'objet entraînement.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Octet 1: Type d'objet entraînement (p0107)
Octet 2: Nombre maximal d'instances autorisé pour ce type d'objet entraînement
Octet 3: Nombre actuel d'instances pour ce type d'objet entraînement

Remède: - Mettre hors tension le variateur.
- Limiter de façon appropriée le nombre d'instances d'un type d'objet entraînement en réduisant le nombre de composants enfichés.
- Effectuer à nouveau la mise en service.

201200 <Indication de lieu>CU : Gestion des tranches de temps Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur s'est produite lors de la gestion des cycles d'exécution.
Les périodes d'échantillonnage configurées sont éventuellement illicites.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
998 : trop de tranches de temps sont utilisées par OA (par ex. DCC)
999 : trop de tranches de temps sont utilisées par le système de base
Il est possible que trop de périodes d'échantillonnage différentes ont été réglé.
Autres valeurs uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Vérifier la configuration des périodes d'échantillonnage (p0112, p0115, p4099).
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201205 <Indication de lieu>CU: Dépas. tranche tps

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: POWER ON

Cause: Le temps de calcul pour la topologie existante est insuffisant.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Diminuer le nombre d'entraînements.
- Augmenter les temps de cycle d'échantillonnage.

201210 <Indication de lieu>CU: Temps de cycle de base sélectionné incompatible avec cycle de DRIVE-CLiQ

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le paramètre de sélection du temps de cycle de base ne correspond pas à la topologie des variateurs.
Un temps de cycle différent a été affecté aux variateurs raccordés au même port DRIVE-CLiQ de la CU.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
La valeur de défaut indique le paramètre concerné.
Voir aussi: r0111 (Période d'échantillonnage de base Sélection)

Remède: Seuls peuvent être connectés à un même connecteur DRIVE-CLiQ de la CU des objets entraînement qui fonctionnent avec le même temps de cycle de base.
Par exemple, le module Active Line et le Motor Module doivent se trouver sur des prises DRIVE-CLiQ différentes, car leurs cycles de base et leurs cycles de régulateur de courant ne sont généralement pas identiques.
Voir aussi: r0111 (Période d'échantillonnage de base Sélection)

201220 <Indication de lieu>CU: Tps cyc base <

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le paramètre de temps de cycle de base est trop court pour le nombre d'entraînements connectés.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
La valeur de défaut indique le paramètre concerné.
Voir aussi: r0110 (Périodes d'échantillonnage de base)

Remède: - Augmenter le temps de cycle de base.
- Réduire le nombre d'entraînements connectés et relancer la mise en service des variateurs.
Voir aussi: r0110 (Périodes d'échantillonnage de base)

201221 <Indication de lieu>CU: Tps cyc base <

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La régulation/surveillance ne peut pas respecter le temps de cycle prévu.
Le temps de propagation pour la régulation/surveillance est trop long pour le temps de cycle prévu ou le temps de calcul restant n'est pas suffisant pour la régulation/surveillance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: Augmenter le temps de cycle de base de la communication DRIVE-CLiQ.
Voir aussi: p0112 (Périodes d'échantillonnage Réglage par défaut p0115)

201223 <Indication de lieu>CU: Temps de cycle incohérent

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une incohérence entre les cycles a été détectées suite à la modification d'un temps de cycle (p0115[0], p0799 ou p4099).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1: La valeur est inférieure à la valeur minimale.
2: La valeur est supérieure à la valeur maximale.
3: La valeur n'est pas un multiple de 1,25 µs.
4: La valeur est incompatible avec le fonctionnement PROFIBUS isochrone.
5: La valeur n'est pas un multiple de 125 µs.
6: La valeur n'est pas un multiple de 250 µs.
7: La valeur n'est pas un multiple de 375 µs.
8: La valeur n'est pas un multiple de 400 µs.
10: Violation d'une limitation particulière de l'objet entraînement.
20: Pour un SERVO avec temps de cycle 62.5 µs, on n'a pas détecté exclusivement deux objets entraînement maximum du type SERVO sur la ligne DRIVE-CLiQ (aucun autre objet entraînement n'est autorisé sur cette ligne).
21: La valeur n'est pas un multiple du temps de cycle du régulateur de courant d'un entraînement Servo ou Vector du système (par ex. les valeurs de tous les indices sont à prendre en compte pour TB30).
30: valeur inférieure à 31.25 µs.
31: valeur inférieure à 62.5 µs.
32: valeur inférieure à 125 µs.
40: on a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ des abonnés dont le plus grand commun diviseur des périodes d'échantillonnage est inférieur à 125 µs. De plus, aucun des abonnés n'a une période d'échantillonnage inférieure à 125 µs.
41: on a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ un abonné qui est un appareil en version châssis. De plus, le plus grand commun diviseur des périodes d'échantillonnage de tous les abonnés sur la ligne est inférieur à 250 µs.
42: on a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ un abonné du type Active Line Module. De plus, le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage de tous les abonnés sur la ligne est inférieur à 125 µs.
43: on a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ un abonné du type Voltage Sensing Module (VSM). De plus, le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage de tous les abonnés sur la ligne est différent de la période d'échantillonnage de l'objet entraînement du VSM.
44: Le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage de tous les composants de la ligne DRIVE-CLiQ n'est pas égal pour tous les composants de cet objet entraînement (par ex. lorsque les composants appartiennent à différentes lignes DRIVE-CLiQ dont les valeurs des plus grands communs dénominateurs respectifs sont différentes).
52: on a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ des abonnés dont le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage est inférieur à 31.25 µs.
54: on a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ des abonnés dont le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage est inférieur à 62.5 µs.
56: on a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ des abonnés dont le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage est inférieur à 125 µs.
58: on a détecté sur la ligne DRIVE-CLiQ des abonnés dont le plus grand commun dénominateur des périodes d'échantillonnage est inférieur à 250 µs.
99: Une incohérence a été détectée concernant l'ensemble des objets entraînement.
116: Cycle recommandé dans r0116[0...1].
Remarque :
Les règles topologiques sont à prendre en compte lors du câblage de DRIVE-CLiQ.
Ces règles se trouvent, par ex., dans la documentation suivante:
SINAMICS S120 Description fonctionnelle Fonctions d'entraînement
Des calculs automatiques permettent également de modifier les paramètres des périodes d'échantillonnage.

Remède: - Contrôler les câbles DRIVE-CLiQ.
- Régler des périodes d'échantillonnage valides.
Voir aussi: p0115, p0799, p4099

201224 <Indication de lieu>CU: Fréquence de découpage incohérente

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une incohérence entre les fréquences de découpage a été détectée suit à la modification de la fréquence de découpage minimale (p0113).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1: La valeur est inférieure à la valeur minimale.
2: La valeur est supérieure à la valeur maximale.
3: Le temps de cycle résultant n'est pas un multiple de 1,25 µs.
4: La valeur est incompatible avec le fonctionnement PROFIBUS isochrone.
10: Violation d'une limitation particulière de l'objet entraînement.
99: Une incohérence a été détectée concernant l'ensemble des objets entraînement.
116: Cycle recommandé dans r0116[0...1].

Remède: Régler une fréquence de découpage valide.
Voir aussi: p0113 (Fréquence de découpage minimale Sélection)

201250 <Indication de lieu>CU: EEPROM CU Erreur de lecture des données en lecture seule

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE (ARRET2)

Acquittement: POWER ON

Cause: Erreur lors de la lecture des données en lecture seule de l'EEPROM sur la CU.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer la CU.

201251 <Indication de lieu>CU: EEPROM CU Erreur de lecture de données en lecture/écriture

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Erreur lors de la lecture des données en lecture/écriture de l'EEPROM sur la CU.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: Pour une valeur d'alarme r2124 < 256:
- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer la CU.
Pour une valeur d'alarme r2124 >= 256:
- Effacer la mémoire de défauts (p0952 = 0) de l'objet entraînement avec cette alarme.
- En variante, effacer la mémoire de défaut de tous les objets entraînement (p2147 = 1).
- Remplacer la CU.

201255 <Indication de lieu>CU: Carte optionnelle EEPROM Erreur de lecture des données en lecture seule

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE (ARRET2)

Acquittement: POWER ON

Cause: Erreur à la lecture des données en lecture seule de l'EEPROM sur la carte optionnelle.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer la CU.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201256 <Indication de lieu>CU: Carte optionnelle EEPROM Erreur de lecture des données en lecture/écriture

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Erreur à la lecture des données en lecture/écriture de l'EEPROM sur la carte optionnelle.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer la CU.

201303 <Indication de lieu>Le composant DRIVE-CLiQ ne prend pas en charge la fct. demandée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une des fonctions demandée par la Control Unit n'est pas prise en charge par l'un des composants DRIVE-CLiQ.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Le composant ne supporte pas la désactivation.
101: Le Motor Module ne supporte pas les courts-circuits rotor internes.
102: Le Motor Module ne supporte pas la désactivation.
201: Le Sensor Module ne supporte pas l'inversion de la mesure (p0410.0 = 1) en cas d'utilisation d'un capteur à effet Hall (p0404.6 = 1) pour la commutation.
202: Le Sensor Module ne supporte pas les fonctions stationnement / sortie du stationnement.
203: Le Sensor Module ne supporte pas la désactivation.
204: Le firmware de ce Terminal Module 15 (TM15) ne supporte pas l'application TM15DI/DO.
205: Le Sensor Module ne supporte pas l'évaluation de température sélectionnée (r0458).
206: La version du firmware de ce Terminal Module TM41/TM31/TM15 est trop ancienne. Pour assurer un fonctionnement correct, il est impératif de mettre à niveau le firmware.
207: La partie puissance de cette version de matériel ne prend pas en charge le fonctionnement avec une tension de raccordement inférieure à 380 V.

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant DRIVE-CLiQ concerné.
Valeur de défaut = 205:
Vérifier le paramètre p0600 ou p0601 et éventuellement l'adapter.
Valeur de défaut = 207 :
Remplacer la partie puissance ou, éventuellement, augmenter la tension de raccordement (p0210).

201304 <Indication de lieu>Version du firmware du composant DRIVE-CLiQ non à jour

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La version du firmware sur la carte mémoire est plus récente que celle du composant DRIVE-CLiQ raccordé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de composant du composant DRIVE-CLiQ concerné.

Remède: Exécuter la mise à jour du firmware (p7828, p7829 ou logiciel de mise en service).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201305 <Indication de lieu>Topologie: Numéro de composant absent

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le numéro de composant de la topologie n'a pas été paramétré (p0121 (pour la partie puissance, voir p0107), p0131 (pour entraînements type Servo/Vector, voir p0107), p0141, p0151, p0161).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
La valeur de défaut contient le numéro du jeu de paramètres respectif.
Le défaut apparaît également si les capteurs de vitesse ont été configurés (p0187 ... p0189), sans existence d'un numéro de composant correspondant.
La valeur de défaut contient dans ce cas le jeu de paramètres du variateur plus le numéro de capteur multiplié par 100 (p. ex. 3xx, si aucun numéro de composant n'est inscrit dans p0141 pour le troisième capteur (p0189)).
Voir aussi: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

Remède: Entrer le numéro de composant manquant ou supprimer le composant et redémarrer le système.
Voir aussi: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

201306 <Indication de lieu>Mise à jour du firmware sur composant DRIVE-CLiQ en cours

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La mise à jour du firmware d'au moins un composant DRIVE-CLiQ est active.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de composant du composant DRIVE-CLiQ.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
Cette alarme disparaît automatiquement une fois la mise à jour du firmware terminée.

201314 <Indication de lieu>Topologie: Le composant ne doit pas exister

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, numéro de connexion: %3

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'état "désactivé et inexistant" a été réglé pour un composant et pourtant ce composant figure dans la topologie.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
Octet 1: numéro de composant
Octet 2: classe du composant
Octet 3: numéro de connexion
Remarque : La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.

Remède: - Supprimer le composant en question.
- Modifier le réglage "désactiver et inexistant".
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).
Voir aussi: p0105, p0125, p0145, p0155

201315 <Indication de lieu>Objet entraînement inapte au fonctionnement

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Chez les objets entraînement actifs concernés, il manque au moins un composant activé.
Remarque :
Tous les autres objets entraînement actifs et opérationnels peuvent se trouver à l'état "RUN".

Remède: L'alarme disparaît automatiquement en effectuant les manoeuvres suivantes:
- Désactiver l'objet entraînement concerné (p0105 = 0).
- Désactiver le composant concerné (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0).
- Rebrancher le composant concerné.
Voir aussi: p0105, p0125, p0145, p0155

201316 <Indication de lieu>Objet entraînement inactif et à nouveau apte au fonctionnement

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Si par ajout d'un composant de la topologie préscrite, un objet entraînement inactif ou non opérationnel retrouve son aptitude au fonctionnement. Le paramètre correspondant du composant est dans ce cas sur "activer" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Remarque :
Il s'agit là de la seule signalisation qui est affichée pour un objet entraînement désactivé.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement en effectuant les manoeuvres suivantes:
- Activer l'objet entraînement concerné (p0105 = 1).
- Redébrancher le composant concerné.
Voir aussi: p0105 (Activer/désactiver objet entraînement)

201317 <Indication de lieu>Composant désactivé existe de nouveau

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Si un composant de la topologie préscrite est ajouté à un objet entraînement actif, et que le paramètre correspondant du composant est sur "désactiver" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Remarque :
Il s'agit là de la seule signalisation qui est affichée pour un composant désactivé.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement en effectuant les manoeuvres suivantes:
- Activer le composant concerné (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).
- Redébrancher le composant concerné.
Voir aussi: p0125, p0145, p0155

201318 <Indication de lieu>FCOM: Présence de connexions déconnectées

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Cette alarme est émise:
lorsqu'un objet entraînement qui était inactif/non prêt au fonctionnement redevient actif/prêt au fonctionnement
et si
r9498[] ou r9499[] ne sont pas vides
et si
les connexions inscrites dans r9498[] ou r9499 ont été réellement modifiées.

Remède: Supprimer l'alarme:
régler p9496 à 1 ou 2
ou
désactiver à nouveau l'objet entraînement.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201319 <Indication de lieu>Composant connecté non initialisé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le composant connecté n'est pas encore initialisé, car déblocage des impulsions.

Remède: Blocage des impulsions

201320 <Indication de lieu>Topologie: Absence du numéro d'objet entraînement dans la configuration

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Il manque un numéro d'objet entraînement dans p0978.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Indice de p0101 avec lequel le numéro d'objet entraînement manquant peut être déterminé.

Remède: Régler p0009 = 1 et modifier p0978:
Règles:
- p0978 doit contenir tous les numéros d'objet entraînement (p0101).
- Aucun numéro d'objet entraînement ne doit se répéter.
- En entrant un 0, les objets entraînement avec données process sont séparés de ceux qui n'en ont pas.
- Seules 2 listes partielles sont autorisées. Après le deuxième 0, toutes les valeurs doivent être 0.
- Des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.

201321 <Indication de lieu>Topologie: Numéro d'objet entraînement inexistant dans la configuration

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le paramètre p0978 contient un numéro d'objet entraînement inexistant.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Indice de p0978 avec lequel le numéro d'objet entraînement manquant peut être déterminé.

Remède: Régler p0009 = 1 et modifier p0978:
Règles:
- p0978 doit contenir tous les numéros d'objet entraînement (p0101).
- Aucun numéro d'objet entraînement ne doit se répéter.
- En entrant un 0, les objets entraînement avec données process sont séparés de ceux qui n'en ont pas.
- Seules 2 listes partielles sont autorisées. Après le deuxième 0, toutes les valeurs doivent être 0.
- Des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.

201322 <Indication de lieu>Topologie: Numéro d'objet entraînement en double dans la configuration

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un numéro d'objet entraînement existe plus d'une fois dans p0978.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Indice de p0978 dans lequel se trouve le numéro d'objet entraînement concerné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Régler p0009 = 1 et modifier p0978:
Règles:
- p0978 doit contenir tous les numéros d'objet entraînement (p0101).
- Aucun numéro d'objet entraînement ne doit se répéter.
- En entrant un 0, les objets entraînement avec données process sont séparés de ceux qui n'en ont pas.
- Seules 2 listes partielles sont autorisées. Après le deuxième 0, toutes les valeurs doivent être 0.
- Des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.

201323 <Indication de lieu>Topologie: Plus de deux listes partielles créées

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: p0978 contient des listes partielles plus de deux fois. Après le deuxième 0, toutes doivent être 0.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Indice de p0978 dans lequel se trouve la valeur non autorisée.

Remède: Régler p0009 = 1 et modifier p0978:
Règles:
- p0978 doit contenir tous les numéros d'objet entraînement (p0101).
- Aucun numéro d'objet entraînement ne doit se répéter.
- En entrant un 0, les objets entraînement avec données process sont séparés de ceux qui n'en ont pas.
- Seules 2 listes partielles sont autorisées. Après le deuxième 0, toutes les valeurs doivent être 0.
- Des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.

201324 <Indication de lieu>Topologie: Erreur à la création du numéro d'objet entraînement factice

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Dans p0978, des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Indice de p0978 dans lequel se trouve la valeur non autorisée.

Remède: Régler p0009 = 1 et modifier p0978:
Règles:
- p0978 doit contenir tous les numéros d'objet entraînement (p0101).
- Aucun numéro d'objet entraînement ne doit se répéter.
- En entrant un 0, les objets entraînement avec données process sont séparés de ceux qui n'en ont pas.
- Seules 2 listes partielles sont autorisées. Après le deuxième 0, toutes les valeurs doivent être 0.
- Des numéros d'objets entraînement factices (255) ne sont admis que dans la première liste partielle.

201330 <Indication de lieu>Topologie: Mise en service rapide impossible

Valeur de message: cause du défaut : %1, information complémentaire: %2, numéro de composant provisoire: %3

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Il est impossible de procéder à une mise en service rapide. La topologie réelle ne répond pas aux spécifications nécessaires.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

ccccbbaa hex: cccc = Numéro de composant provisoire, bb = Informations complémentaires, aa = Cause du défaut
aa = 01 hex = 1 déc :
Des liaisons non autorisées ont été détectées au niveau d'un composant.
- bb = 01 hex = 1 déc : Plusieurs moteurs avec DRIVE-CLiQ ont été détectés sur un Motor Module.
- bb = 02 hex = 2 déc : Sur un moteur avec DRIVE-CLiQ, le câble DRIVE-CLiQ n'est pas connecté à un Motor Module.
aa = 02 hex = 2 déc :
La topologie contient trop de composants d'un type donné.
- bb = 01 hex = 1 déc : Plus d'une CU maître présente.
- bb = 02 hex = 2 déc : Plus d'une alimentation présente (8 en couplage en parallèle).
- bb = 03 hex = 3 déc : Plus de 10 Motor Modules présents (8 en couplage en parallèle).
- bb = 04 hex = 4 déc : Plus de 9 capteurs présents.
- bb = 05 hex = 5 déc : Plus de 8 Terminal Modules présents.
- bb = 07 hex = 7 déc : Type de composant inconnu.
- bb = 08 hex = 8 déc : Plus de 6 Drives esclaves présents.
- bb = 09 hex = 9 déc : Raccordement d'un Drive esclave non autorisé.
- bb = 0a hex = 10 déc : Aucun Drive maître disponible.
- bb = 0b hex = 11 déc : Plusieurs moteurs avec DRIVE-CLiQ présents en couplage en parallèle.
- cccc : non utilisé.
aa = 03 hex = 3 déc :
Plus de 16 composants sont raccordés à un connecteur femelle DRIVE-CLiQ de la CU.
- bb = 0, 1, 2, 3 signifie par exemple: détecté sur le connecteur femelle DRIVE-CLiQ X100, X101, X102, X103.
- cccc : non utilisé.
aa = 04 hex = 4 déc :
Le nombre de composants connectés en cascade est supérieur à 125.
- bb : non utilisé.
- cccc = Numéro provisoire du premier composant trouvé provoquant l'erreur.
aa = 05 hex = 5 déc :
Le composant n'est pas autorisé pour SERVO.
- bb = 01 hex = 1 déc : SINAMICS G disponible.
- bb = 02 hex = 2 déc : Châssis disponible.
- cccc = Numéro provisoire du premier composant trouvé provoquant l'erreur.
aa = 06 hex = 6 déc :
Des données EEPROM non autorisées ont été détectées au niveau d'un composant. Celles-ci doivent être corrigées avant de continuer le démarrage.
- bb = 01 hex = 1 déc : Le numéro de référence (référence MLFB) de la partie puissance remplacée contient des caractères génériques. Les caractères génériques (*) doivent être remplacés par des caractères valides.
- cccc = Numéro provisoire du composant dont les données EEPROM ne sont pas autorisées.
aa = 07 hex = 7 déc :
La topologie réelle contient une combinaison inadmissible de composants.
- bb = 01 hex = 1 déc : Active Line Module (ALM) et Basic Line Module (BLM).
- bb = 02 hex = 2 déc : Active Line Module (ALM) et Smart Line Module (SLM).
- bb = 03 hex = 3 déc : Commande SIMOTION (par ex. SIMOTION D445) et composant SINUMERIK (par ex. NX15).
- bb = 04 hex = 4 déc : Commande SINUMERIK (par ex. SINUMERIK 730.net) et composant SIMOTION (par ex. CX32).
- cccc : non utilisé.
Remarque :
Le type et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Voir aussi: p0097 (Sélection Objets entraînement Type), r0098 (Topologie réelle des équipements), p0099 (Topologie préscrite des équipements)

Remède: - Adapter à la topologie réelle aux spécifications autorisées.
- Procéder à la mise en service à l'aide du logiciel de mise en service.
- Sur les moteurs avec DRIVE-CLiQ, le câble de puissance et le câble DRIVE-CLiQ sont connectés au même Motor Module (Motor Module simple: DRIVE-CLiQ au X202, Motor Module double: DRIVE-CLiQ du moteur 1 (X1) au X202, du moteur 2 (X2) au X203).
Pour aa = 06 hex = 6 déc et bb = 01 hex = 1 déc :
Corriger le numéro de référence par une mise en service à l'aide du logiciel de mise en service.
Voir aussi: p0097 (Sélection Objets entraînement Type), r0098 (Topologie réelle des équipements), p0099 (Topologie préscrite des équipements)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201331 <Indication de lieu>Topologie: au moins un composant attribué à aucun objet entraînement

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Au moins un composant n'est affecté à aucun objet entraînement.
- Lors de la mise en service, un composant n'a pas pu être affecté automatiquement à un objet entraînement.
- Les paramètres des jeux de paramètres ne sont pas réglés correctement.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du composant non attribué.

Remède: Affecter ce composant à un objet entraînement.
Vérifier les paramètres des jeux de paramètres.
Exemples :
- Partie puissance (p0121).
- Moteur (p0131, p0186).
- Interface du capteur (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Capteur (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Carte optionnelle (p0161).

201340 <Indication de lieu>Topologie: Trop de composants sur une ligne

Valeur de message: numéro de composant ou numéro de connexion: %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Il y a trop de composants DRIVE-CLiQ sur une ligne de la CU pour le cycle de communication réglé.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
xyy hex: x = cause du défaut, yy = numéro de composant ou numéro de connexion.
1yy:
Le temps de cycle de communication du port DRIVE-CLiQ sur la CU ne suffit pas pour tous les transferts en lecture.
2yy:
Le temps de cycle de communication du port DRIVE-CLiQ sur la CU ne suffit pas pour tous les transferts en écriture.
3yy:
La communication cyclique est utilisée.
4yy:
Le cycle DRIVE-CLiQ commence avant la fin la plus prématurée de l'application. Un temps mort supplémentaire dans la régulation est inévitable. Tenir compte des erreurs de signe de vie.
5yy:
Débordement de tampon interne au niveau des données utiles d'un port DRIVE-CLiQ.
6yy:
Débordement de tampon interne au niveau des paramètres de réception d'une connexion DRIVE-CLiQ.
7yy:
Débordement de tampon interne au niveau des paramètres de transmission d'une connexion DRIVE-CLiQ.

Remède: Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ:
Diminuer le nombre de composants de la ligne DRIVE-CLiQ concernée et les répartir sur d'autres connexions DRIVE-CLiQ de la Control Unit. De la sorte, la charge de communication est répartie régulièrement sur plusieurs lignes de communication.
Valeur de défaut = 1yy - 4yy, en plus:
- Augmenter les périodes d'échantillonnage (p0112, p0115).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201354 <Indication de lieu>Topologie : la topologie réelle contient des composants non autorisés

Valeur de message: cause du défaut : %1, numéro de composant : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La topologie réelle contient au moins un composant non autorisé.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hexa : yy = numéro de composant, xx = cause
xx = 1 : composant non autorisé avec cette Control Unit.
xx = 2 : composant non autorisé en combinaison avec un autre composant.
Remarque :
le déblocage des impulsions est empêché.

Remède: Retirer les composants non autorisés et redémarrer le système.

201355 <Indication de lieu>Topologie: Topologie réelle modifiée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La topologie préscrite (p0099) ne correspond pas à la topologie réelle (r0098).
L'erreur apparaît uniquement si la mise en service de la topologie a été effectuée à l'aide des fonctions automatiques internes du dispositif et sans l'aide du logiciel de mise en service.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Voir aussi: r0098 (Topologie réelle des équipements), p0099 (Topologie préscrite des équipements)

Remède: Il est possible de choisir les remèdes suivants en l'absence d'erreur dans la reconnaissance même de la topologie :
si la mise en service n'était pas encore terminée :
- Effectuer une mise en service automatique (à partir de p0009 = 1).
Général : régler p0099 = r0098, p0009 = 0 ; en présence de Motor Modules, ce réglage déclenche la génération automatique d'entraînements type Servo (p0107).
Génération des entraînements types Servo : régler p0097 = 1, p0009 = 0.
Génération des entraînements types Vector : régler p0097 = 2, p0009 = 0.
Génération des entraînements types Vector avec couplage en parallèle: régler p0097 = 12, p0009 = 0.
Afin de régler les configurations dans p0108, il est possible de régler dans un premier temps p0009 = 2 et de modifier p0108 avant de mettre à 0 p0009. L'indice correspond à l'objet entraînement (p0107).
Si la mise en service était déjà terminée :
- Refaire le câblage initial et remettre la CU sous tension.
- Réinitialiser le réglage usine pour l'ensemble de l'équipement (tous les variateurs) et prévoir à nouveau une mise en service automatique.
- Modifier le paramétrage de l'équipement pour le faire correspondre au câblage (possible uniquement à l'aide du logiciel de mise en service).
Important:
Les changements de topologie qui génèrent cette erreur ne peuvent pas être pris en compte par l'automatisme interne du variateur mais doivent être transmis au moyen du logiciel de mise en service et par chargement des paramètres. L'automatisme interne permet uniquement le fonctionnement avec une topologie constante. Autrement, en cas de modifications de la topologie, tous les paramétrages précédents sont perdus par réinitialisation sur le réglage usine.
Voir aussi: r0098 (Topologie réelle des équipements)

201360 <Indication de lieu>Topologie: Topologie réelle illicite

Valeur de message: cause du défaut : %1, numéro de composant provisoire: %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La topologie réelle détectée est non autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ccccbbaa hex : cccc = Numéro de composant provisoire, aa = Cause du défaut
aa = 01 hex = 1 déc :
Un trop grand nombre de composants a été détecté sur la CU. Le nombre maximum de composants autorisé est de 199.
aa = 02 hex = 2 déc :
Le type d'un composant est inconnu.
aa = 03 hex = 3 déc :
La combinaison de ALM et BLM n'est pas autorisée.
aa = 04 hex = 4 déc :
La combinaison de ALM et SLM n'est pas autorisée.
aa = 05 hex = 5 déc :
La combinaison de BLM et SLM n'est pas autorisée.
aa = 06 hex = 6 déc :
Un CX32 n'a pas été raccordé directement à une Control Unit autorisée.
aa = 07 hex = 7 déc :
Un NX10 ou NX15 n'a pas été raccordé directement à une Control Unit autorisée.
aa = 08 hex = 8 déc :
Un composant a été raccordé à une Control Unit non autorisée.
aa = 0A hex = 10 déc :
Trop de composants d'un type donné détectés.
aa = 0B hex = 11 déc :
Trop de composants d'un type donné sur une ligne spécifique détectés.
Remarque :
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Pour cause du défaut = 1 :
Modifier la configuration. Relier un nombre de composants inférieur à 199 à la CU.
Pour cause du défaut = 2 :
Supprimer le composant de type inconnu.
Pour cause du défaut = 3, 4, 5 :
Créer une combinaison valide.
Pour cause du défaut = 6, 7 :
Raccorder le module d'extension directement à une Control Unit autorisée.
Pour cause du défaut = 8 :
Supprimer le composant.
Pour cause du défaut = 10, 11 :
Réduire le nombre de composants.

201361 <Indication de lieu>Topologie: La topologie réelle contient des composants SINUMERIK et SIMOTION

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La topologie réelle reconnue contient des composants SINUMERIK et SIMOTION.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex: cc = Cause du défaut, bb = Classe de composant de la topologie réelle, aa = Numéro du composant
cc = 01 hex = 1 déc :
Un NX10 ou NX15 a été raccordé à une commande SIMOTION.
cc = 02 hex = 2 déc :
Un CX32 a été raccordé à une commande SINUMERIK.

Remède: Pour cause du défaut = 1 :
Remplacer toutes les NX10 ou NX15 par une CX32.
Pour cause du défaut = 2 :
Remplacer tous les CX32 par un NX10 ou NX15.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201375 <Indication de lieu>Topologie: Topologie réelle Liaison en double entre deux composants

Valeur de message: numéro de composant prov.: %1, classe de composant: %2, numéro de connexion: %3

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Lors de la reconnaissance de la topologie réelle, une liaison en anneau a été détectée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ccbbaaaa hex :
cc = Numéro de connexion
bb = Classe de composant
aaaa = Numéro de composant provisoire inclus dans l'anneau
Classe de composant:
1: Control Unit
2: Motor Module
3: Line Module
4: Sensor Module (SM)
5: Voltage Sensing Module (VSM)
6: Terminal Module (TM)
7: DRIVE-CLiQ Hub Module
8: Controller Extension 32 (CX32, NX10, NX15)
49: Composants DRIVE-CLiQ (composants non créés)
50: Slot pour option (ex.: Terminal Board 30)
60: Capteur (ex. EnDat)
70: Moteur avec DRIVE-CLiQ
Type de composant:
Désignation précise à l'intérieur d'une classe de composant (ex.: "SMC20").
Numéro de connexions:
Numérotation des connexions ou du connecteur femelle correspondant, en partant de "0" (par ex. le port DRIVE-CLiQ X100 sur la CU a le numéro 0).

Remède: Lire la valeur de défaut et supprimer la liaison indiquée.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201380 <Indication de lieu>Topologie: Topologie réelle EEPROM défectueuse

Valeur de message: numéro de composant provisoire: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: POWER ON

Cause: Lors de la reconnaissance de la topologie réelle, un composant avec une EEPROM défectueuse a été détecté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
bbbbaaaa hex :
aaaa = Numéro de composant provisoire du composant défectueux.

Remède: Lire la valeur de défaut et supprimer le composant défectueux.

201381 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Partie puissance déplacée

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, composant (prescrit): %3, numéro de connexion: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La comparaison a mis en évidence un déplacement de la partie puissance entre topologie préscrite et topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion
cc = Numéro de composant
bb = Classe de composant
aa = Numéro du composant déplacé dans la topologie préscrite
Remarque :
dd, cc et bb décrivent la connexion de la topologie réelle sur laquelle le composant déplacé a été détecté.
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Annuler la modification de la topologie réelle en repositionnant les câbles DRIVE-CLiQ.
- Logiciel de MeS: se connecter, exécuter un upload du variateur, adapter la topologie hors ligne puis charger le projet modifié (download) sur le variateur.
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201382 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Sensor Module déplacé

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, composant (prescrit): %3, numéro de connexion: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors de la comparaison de topologie, un Sensor Module déplacé par rapport à la topologie préscrite a été détecté dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion
cc = Numéro de composant
bb = Classe de composant
aa = Numéro du composant déplacé dans la topologie préscrite
Remarque :
dd, cc et bb décrivent la connexion de la topologie réelle sur laquelle le composant déplacé a été détecté.
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Annuler la modification de la topologie réelle en repositionnant les câbles DRIVE-CLiQ.
- Logiciel de MeS: se connecter, exécuter un upload du variateur, adapter la topologie hors ligne puis charger le projet modifié (download) sur le variateur.
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201383 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Terminal Module déplacé

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, composant (prescrit): %3, numéro de connexion: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Lors de la comparaison de topologie, un Terminal Module déplacé par rapport à la topologie préscrite a été détecté dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion
cc = Numéro de composant
bb = Classe de composant
aa = Numéro du composant déplacé dans la topologie préscrite
Remarque :
dd, cc et bb décrivent la connexion de la topologie réelle sur laquelle le composant déplacé a été détecté.
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Annuler la modification de la topologie réelle en repositionnant les câbles DRIVE-CLiQ.
- Logiciel de MeS: se connecter, exécuter un upload du variateur, adapter la topologie hors ligne puis charger le projet modifié (download) sur le variateur.
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201384 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison DRIVE-CLiQ Hub Module déplacé

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, composant (prescrit): %3, numéro de connexion: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors de la comparaison de topologie, un DRIVE-CLiQ Hub Module déplacé par rapport à la topologie préscrite a été détecté dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion
cc = Numéro de composant
bb = Classe de composant
aa = Numéro du composant déplacé dans la topologie préscrite
Remarque :
dd, cc et bb décrivent la connexion de la topologie réelle sur laquelle le composant déplacé a été détecté.
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Annuler la modification de la topologie réelle en repositionnant les câbles DRIVE-CLiQ.
- Logiciel de MeS: se connecter, exécuter un upload du variateur, adapter la topologie hors ligne puis charger le projet modifié (download) sur le variateur.
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201385 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison CX32 déplacé

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, composant (prescrit): %3, numéro de connexion: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Lors de la comparaison de topologie, un Controller Extension 32 (CX32) déplacé par rapport à la topologie préscrite a été détecté dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion
cc = Numéro de composant
bb = Classe de composant
aa = Numéro du composant déplacé dans la topologie préscrite
Remarque :
dd, cc et bb décrivent la connexion de la topologie réelle sur laquelle le composant déplacé a été détecté.
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Annuler la modification de la topologie réelle en repositionnant les câbles DRIVE-CLiQ.
- Logiciel de MeS: se connecter, exécuter un upload du variateur, adapter la topologie hors ligne puis charger le projet modifié (download) sur le variateur.
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201386 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Composant DRIVE-CLiQ déplacé

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, composant (prescrit): %3, numéro de connexion: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors de la comparaison de topologie, un composant DRIVE-CLiQ déplacé par rapport à la topologie préscrite a été détecté dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion
cc = Numéro de composant
bb = Classe de composant
aa = Numéro du composant déplacé dans la topologie préscrite
Remarque :
dd, cc et bb décrivent la connexion de la topologie réelle sur laquelle le composant déplacé a été détecté.
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Annuler la modification de la topologie réelle en repositionnant les câbles DRIVE-CLiQ.
- Logiciel de MeS: se connecter, exécuter un upload du variateur, adapter la topologie hors ligne puis charger le projet modifié (download) sur le variateur.
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201387 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Composant de slot pour option déplacé

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, composant (prescrit): %3, numéro de connexion: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Lors de la comparaison de topologie, un composant de slot pour option déplacé par rapport à la topologie préscrite a été détectée dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion
cc = Numéro de composant
bb = Classe de composant
aa = Numéro du composant déplacé dans la topologie préscrite
Remarque :
dd, cc et bb décrivent la connexion de la topologie réelle sur laquelle le composant déplacé a été détecté.
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Annuler la modification de la topologie réelle en repositionnant les câbles DRIVE-CLiQ.
- Logiciel de MeS: se connecter, exécuter un upload du variateur, adapter la topologie hors ligne puis charger le projet modifié (download) sur le variateur.
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201388 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Codeur EnDat déplacé

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, composant (prescrit): %3, numéro de connexion: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors de la comparaison de topologie, un codeur EnDat déplacé par rapport à la topologie préscrite a été détecté dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion
cc = Numéro de composant
bb = Classe de composant
aa = Numéro du composant déplacé dans la topologie préscrite
Remarque :
dd, cc et bb décrivent la connexion de la topologie réelle sur laquelle le composant déplacé a été détecté.
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Annuler la modification de la topologie réelle en repositionnant les câbles DRIVE-CLiQ.
- Logiciel de MeS: se connecter, exécuter un upload du variateur, adapter la topologie hors ligne puis charger le projet modifié (download) sur le variateur.
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201389 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Moteur avec DRIVE-CLiQ déplacé

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, composant (prescrit): %3, numéro de connexion: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Lors de la comparaison de topologie, un moteur avec DRIVE-CLiQ déplacé par rapport à la topologie préscrite a été détecté dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion
cc = Numéro de composant
bb = Classe de composant
aa = Numéro du composant déplacé dans la topologie préscrite
Remarque :
dd, cc et bb décrivent la connexion de la topologie réelle sur laquelle le composant déplacé a été détecté.
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Annuler la modification de la topologie réelle en repositionnant les câbles DRIVE-CLiQ.
- Logiciel de MeS: se connecter, exécuter un upload du variateur, adapter la topologie hors ligne puis charger le projet modifié (download) sur le variateur.
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201416 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Composant supplémentaire dans topologie réelle

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, numéro de connexion: %3

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors de la comparaison de topologie, un composant non utilisé dans la topologie préscrite a été détecté dans la topologie réelle. La valeur d'alarme contient le numéro de composant et le numéro de raccordement du composant auquel le composant supplémentaire est raccordé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
cc = Numéro de connexion
bb = Classe du composant supplémentaire
aa = Numéro de composant
Remarque :
- La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
- Les composants raccordés à ce composant supplémentaire ne sont pas opérationnels.

Remède: Adapter les topologies:
- Supprimer le composant supplémentaire dans la topologie réelle.
- Chargement de la topologie préscrite coïncidant avec la topologie réelle (logiciel de mise en service).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201420 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Un composant différent

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant (prescrit): %2, classe de composant réelle: %3, cause du défaut : %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors de la comparaison, des différences au niveau d'un composant ont été détectées entre la topologie réelle et la topologie préscrite. Il y a des différences au niveau de la plaque signalétique électronique.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex : aa = Numéro de composant, bb = Classe de composant de la topologie préscrite cc = Classe de composant de la topologie réelle, dd = Cause du défaut

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

dd = 01 hex = 1 déc :
Type de composant différent.
dd = 02 hex = 2 déc :
Numéro de référence différent.
dd = 03 hex = 3 déc :
Constructeur différent.
dd = 04 hex = 4 déc :
Raccordement reconnecté sur un esclave multicomposant (par ex. Double Motor Module) ou données EEPROM défectueuses dans la plaque signalétique électronique.
dd = 05 hex = 5 déc :
Une CX32 a été remplacée par une NX10 ou NX15.
dd = 06 hex = 6 déc :
Une NX10 ou NX15 a été remplacée par une CX32.
Remarque :
La classe de composant et le type de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Contrôler le câblage du composant dans le logiciel de mise en service avec la configuration matérielle du variateur et adapter les différences.
- Paramétrer la comparaison de topologie de tous les composants (p9906).
- Paramétrer la comparaison de topologie d'un composant (p9907, p9908).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201421 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Composants différents

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant (prescrit): %2, classe de composant réelle: %3, cause du défaut : %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors de la comparaison, des différences au niveau d'un composant ont été détectées entre la topologie réelle et la topologie préscrite. La classe de composant, le type de composant ou le nombre de connexions est différent.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex : aa = Numéro de composant, bb = Classe de composant de la topologie préscrite cc = Classe de composant de la topologie réelle, dd = Cause du défaut
dd = 01 hex = 1 déc :
Classe de composant différente.
dd = 02 hex = 2 déc :
Type de composant différent.
dd = 03 hex = 3 déc :
Numéro de référence différent.
dd = 04 hex = 4 déc :
Nombre de connexions différent.
Remarque :
La classe de composant, le type de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Contrôler le câblage du composant dans le logiciel de mise en service avec la configuration matérielle du variateur et adapter les différences.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201425 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Numéro de série d'un composant différent

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, différences: %3

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors de la comparaison, des différences au niveau d'un composant ont été détectées entre la topologie réelle et la topologie préscrite. Le numéro de série est différent.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
cc = Nombre de différences
bb = Classe de composant
aa = Numéro du composant
Remarque :
La classe de composant est décrite dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Repositionner la topologie réelle afin qu'elle corresponde à la topologie préscrite.
- Chargement de la topologie préscrite coïncidant avec la topologie réelle (logiciel de mise en service).
Pour octet cc :
cc = 1 --> acquittable par p9904 ou p9905.
cc > 1 --> acquittable par p9905 et désactivable par p9906 ou p9907/p9908.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).
Voir aussi: p9904, p9905, p9906, p9907, p9908

201428 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Connexion d'un composant différent

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, numéro de connexion1: %3, numéro de connexion2: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors de la comparaison, des différences au niveau d'un composant ont été détectées entre la topologie réelle et la topologie préscrite. Un composant a été relié à une autre connexion.
Les différences relatives à la connexion du composant sont décrites dans la valeur d'alarme.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion de la topologie préscrite
cc = Numéro de connexion de la topologie réelle
bb = Classe de composant
aa = Numéro de composant
Remarque :
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Repositionner la topologie réelle afin qu'elle corresponde à la topologie préscrite.
- Chargement de la topologie préscrite coïncidant avec la topologie réelle (logiciel de mise en service).
- Corriger automatiquement les erreurs de topologie (p9904).
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).
Voir aussi: p9904 (Comparaison de topologie Acquitter les différences)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201429 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Connexion de plusieurs composants différents

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, numéro de connexion1: %3, numéro de connexion2: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors de la comparaison, des différences entre plusieurs composants ont été détectées entre la topologie réelle et la topologie préscrite. Un composant a été relié à une autre connexion.
Les différences relatives à la connexion d'un composant sont décrites dans la valeur d'alarme.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion de la topologie préscrite
cc = Numéro de connexion de la topologie réelle
bb = Classe de composant
aa = Numéro de composant
Remarque :
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.
Le démarrage du système d'entraînement est interrompu. Dans cet état, la régulation d'entraînement ne peut pas être débloquée.

Remède: Adapter les topologies:
- Repositionner la topologie réelle afin qu'elle corresponde à la topologie préscrite.
- Chargement de la topologie préscrite coïncidant avec la topologie réelle (logiciel de mise en service).
Remarque :
Un Double Motor Module est traité en interne par le logiciel comme deux abonnés DRIVE-CLiQ distincts. Un déplacement de connexion du Double Motor Module peut provoquer plusieurs changements de la topologie réelle.
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201451 <Indication de lieu>Topologie: Topologie préscrite non valide

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut a été détecté dans la topologie préscrite.
La topologie préscrite n'est pas valide.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ccccbbaa hex : cccc = Indice incorrect, bb = Numéro de composant, aa = Cause du défaut
aa = 1B hex = 27 déc : Erreur non spécifié
aa = 1C hex = 28 déc : Valeur non autorisée.
aa = 1D hex = 29 déc : Identifiant incorrect
aa = 1E hex = 30 déc : Longueur incorrecte de l'identifiant
aa = 1F hex = 31 déc : Nombre d'indices disponibles insuffisant
aa = 20 hex = 32 déc : Composant sans connexion avec la Control Unit.

Remède: Exécuter un nouveau chargement de la topologie prescrite avec le logiciel de mise en service.

201470 <Indication de lieu>Topologie: Topologie préscrite Connexion en anneau

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, numéro de connexion: %3

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une connexion en anneau a été détectée lors de l'écriture de la topologie préscrite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
cc = Numéro de connexion
bb = Classe de composant
aa = Numéro d'un composant inclus dans l'anneau
Remarque :
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.

Remède: Lire la valeur de défaut et supprimer une des deux liaisons indiquées.
Procéder ensuite à un nouveau chargement de la topologie préscrite avec le logiciel de mise en service.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201475 <Indication de lieu>Topologie: Topologie préscrite Double connexion entre deux composants

Valeur de message: numéro de composant: %1, classe de composant: %2, numéro de connexion1: %3, numéro de connexion2: %4

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une double connexion entre deux composants a été détectée lors de l'écriture de la topologie préscrite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex :
dd = Numéro de connexion 2 de la connexion en double
cc = Numéro de connexion 1 de la connexion en double
bb = Classe de composant
aa = Numéro de l'un des composants connecté en double
Remarque :
La classe de composant et le numéro de connexion sont décrits dans F01375.

Remède: Lire la valeur de défaut et supprimer une des deux liaisons indiquées.
Procéder ensuite à un nouveau chargement de la topologie préscrite avec le logiciel de mise en service.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201481 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Partie puissance inexistante dans topologie réelle

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La comparaison de topologie a révélé que la topologie préscrite contenait une partie puissance inexistante dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du composant supplémentaire dans la topologie préscrite.

Remède: - Effacer le variateur associé à la partie puissance dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Vérifier que la topologie réelle correspond à la topologie préscrite et la repositionner si nécessaire.
- Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact.
- Vérifier la tension d'alimentation 24 V.
- Vérifier la fonction de la partie puissance.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201482 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Sensor Module inexistant dans topologie réelle

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La comparaison de topologie a révélé que la topologie préscrite contenait un Sensor Module inexistant dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du composant supplémentaire dans la topologie préscrite.

Remède: - Reconfigurer l'entraînement associé au Sensor Module dans le projet du logiciel de mise en service (configuration de capteur) et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Effacer l'entraînement associé au Sensor Module dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Vérifier que la topologie réelle correspond à la topologie préscrite et la repositionner si nécessaire.
- Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact.
- Vérifier la tension d'alimentation 24 V.
- Vérifier la fonction du Sensor Module.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201483 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Terminal Module inexistant dans topologie réelle

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La comparaison de topologie a révélé que la topologie préscrite contenait un Terminal Module inexistant dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du composant supplémentaire dans la topologie préscrite.

Remède: - Supprimer le Terminal Module dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Vérifier que la topologie réelle correspond à la topologie préscrite et la repositionner si nécessaire.
- Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact.
- Vérifier la tension d'alimentation 24 V.
- Vérifier la fonction du Terminal Module.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201484 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison DRIVE-CLiQ Hub Module inexistant dans topol. réelle

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La comparaison de topologie a révélé que la topologie préscrite contenait un DRIVE-CLiQ Hub Module inexistant dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du composant supplémentaire dans la topologie préscrite.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Supprimer le DRIVE-CLiQ Hub Module dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Vérifier que la topologie réelle correspond à la topologie préscrite et la repositionner si nécessaire.
- Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact.
- Vérifier la tension d'alimentation 24 V.
- Vérifier la fonction du DRIVE-CLiQ Hub Module.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201485 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison CX32 inexistant dans topologie réelle

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La comparaison de topologie a révélé que la topologie préscrite contenait une Controller Extension 32 (CX32) inexistante dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du composant supplémentaire dans la topologie préscrite.

Remède: - Supprimer le CX32 / NX dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Vérifier que la topologie réelle correspond à la topologie préscrite et la repositionner si nécessaire.
- Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact.
- Vérifier la tension d'alimentation 24 V.
- Vérifier la fonction du CX32/NX.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201486 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Composant DRIVE-CLiQ inexistant dans topologie réelle

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La comparaison de topologie a révélé que la topologie préscrite contenait un composant DRIVE-CLiQ inexistant dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du composant supplémentaire dans la topologie préscrite.

Remède: - Supprimer l'entraînement associé à ce composant dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Reconfigurer l'entraînement associé à ce composant dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Vérifier que la topologie réelle correspond à la topologie préscrite et la repositionner si nécessaire.
- Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact.
- Vérifier la tension d'alimentation 24 V.
- Vérifier la fonction du composant.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201487 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Composant de slot pour option inexistant dans topologie réelle

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La comparaison de topologie a révélé que la topologie préscrite contenait une carte optionnelle (pour slot pour option) inexistante dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du composant supplémentaire dans la topologie préscrite.

Remède: - Supprimer la carte optionnelle dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Reconfigurer le variateur dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Vérifier que la topologie réelle correspond à la topologie préscrite et la repositionner si nécessaire.
- Vérifier la fonction de la carte optionnelle.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201488 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Codeur EnDat inexistant dans topologie réelle

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La comparaison de topologie a révélé que la topologie préscrite contenait un codeur EnDat inexistant dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du composant supplémentaire dans la topologie préscrite.

Remède: - Reconfigurer l'entraînement associé à ce capteur dans le projet du logiciel de mise en service (configuration de capteur) et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Supprimer l'entraînement associé à ce capteur dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Vérifier que la topologie réelle correspond à la topologie préscrite et la repositionner si nécessaire.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201489 <Indication de lieu>Topologie: Comparaison Moteur avec DRIVE-CLiQ inexistant dans topologie réelle

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La comparaison de topologie a révélé que la topologie préscrite contenait un moteur avec DRIVE-CLiQ inexistant dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du composant supplémentaire dans la topologie préscrite.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Reconfigurer l'entraînement associé à ce moteur dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Supprimer l'entraînement associé à ce moteur dans le projet du logiciel de mise en service et charger la nouvelle configuration dans le variateur.
- Vérifier que la topologie réelle correspond à la topologie préscrite et la repositionner si nécessaire.
- Vérifier que le câblage DRIVE-CLiQ n'est pas interrompu et qu'il n'y a pas de mauvais contact.
- Vérifier la fonction du moteur.
Remarque :
Le logiciel de mise en service offre sous "Topologie --> Vue topologique" un diagnostic amélioré (par ex. comparaison prescrite-réelle).

201505 <Indication de lieu>FCOM: Interconnexion impossible à établir

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un télégramme PROFIdrive a été défini (p0922).
Une connexion contenue dans le télégramme n'a pu être réalisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Récepteur de paramètre qui aurait dû être modifié.

Remède: Etablir une autre liaison.

201506 <Indication de lieu>FCOM: Aucun télégramme standard

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le télégramme standard dans p0922 n'est pas respecté et p0922 = 999 est par conséquent défini.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Paramètre FCOM pour lequel la tentative d'écriture a échoué.

Remède: Redéfinir le télégramme standard (p0922).

201507 <Indication de lieu>FCOM: Connexions présentes vers des objets inactifs

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Il existe des connexions FCOM en tant que puits de signal d'un objet entraînement inactif ou non opérationnel.
Les paramètres BI/CI concernés sont listés dans r9498.
Les paramètres BO/CO concernés sont listés dans r9499.
r9491 et r9492 de l'objet entraînement désactivé affichent la liste des connexions FCOM vers d'autres objets entraînement..
Remarque :
r9498 et r9499 ne sont renseignés que si l'on donne à p9495 une valeur différente de 0.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Nombre de connexions FCOM trouvées vers des objets entraînement inactifs.

Remède: - Positionner de façon centrale toutes les connexions FCOM ouvertes sur le réglage usine par p9495 = 2.
- Rendre l'objet entraînement non opérationnel de nouveau actif / opérationnel (rajout ou activation de composants).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201508 <Indication de lieu>FCOM : Connexions dépassées vers des objets inactifs

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le nombre maximum de connexions FCOM (puits de signal) a été dépassé lors de la désactivation d'un objet entraînement.
Lors de la désactivation d'un objet entraînement, toutes les connexions FCOM (puits de signal) sont listées dans les paramètres suivants :
- r9498[0...29] : Liste des paramètres BI/CI concernés.
- r9499[0...29] : Liste des paramètres BO/CO correspondants.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement lorsque aucune connexion FCOM (valeur = 0) n'est saisie dans r9498[29] et r9499[29].
Important:
Lors de la réactivation de l'objet entraînement, toutes les connexions FCOM doivent être vérifiées et, le cas échéant, rétablies.

201510 <Indication de lieu>FCOM: Source de signal pas de type Float

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La sortie connecteur souhaitée n'a pas le type de données correct. Cette liaison n'est pas établie.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de paramètre qui doit constituer le point de départ de la liaison (sortie connecteur).

Remède: Connecter cette entrée connecteur avec une sortie connecteur du type de données Float.

201511 <Indication de lieu>FCOM: Interconnexion de différentes normalisations

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La connexion souhaitée a été établie. Une conversion entre sortie FCOM et entrée FCOM est effectuée à l'aide des valeurs de référence.
- La sortie FCOM utilise une autre unité normalisée que l'entrée FCOM.
- Signalisation uniquement en présence de connexions à l'intérieur d'un objet entraînement.

Exemple :
La sortie FCOM utilise la tension comme unité normalisée alors que l'entrée FCOM utilise le courant. Le facteur p2002/p2001 est alors calculé entre la sortie FCOM et l'entrée FCOM (contient la valeur de référence pour la tension).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de paramètre de l'entrée FCOM (puits de signal).

Remède: Aucun dépannage nécessaire.

201512 <Indication de lieu>FCOM: Aucune normalisation disponible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1)
SERVO: ARRET2
VECTOR: ARRET2

Acquittement: POWER ON

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Il y a eu une tentative de déterminer un facteur de conversion pour une normalisation non disponible.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Unité (par ex. correspondant à SPEED), pour laquelle il y a eu une tentative de détermination d'un facteur.

Remède: Appliquer la normalisation ou contrôler la valeur transférée.

201513 <Indication de lieu>FCOM: Interconnexions inter-DO de différentes normalisations

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La connexion souhaitée a été établie. Une conversion entre sortie FCOM et entrée FCOM est effectuée à l'aide des valeurs de référence.
Une connexion a été établie entre objets entraînement différents, et la sortie FCOM utilise une autre unité normalisée que l'entrée FCOM, ou bien elle utilise des valeurs de référence différentes pour la même unité normalisée.
Exemple :
La sortie FCOM utilise la tension comme unité normalisée tandis que l'entrée FCOM utilise le courant, tous deux se trouvant dans des objets entraînement différents.
Le facteur p2002/p2001 est alors calculé entre la sortie FCOM et l'entrée FCOM (contient la valeur de référence pour la tension).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de paramètre de l'entrée FCOM (puits de signal).

Remède: Aucun(e) nécessaire.

201514 <Indication de lieu>FCOM: Erreur d'écriture pendant la reconnexion

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Pendant le processus de reconnexion (par ex. lors du démarrage ou d'un download, ou encore pendant le fonctionnement normal), un paramètre n'a pu être écrit.
Exemple :
Lors de l'écriture sur une entrée FCOM, DWord, dans le deuxième indice, les plages de mémoire se chevauchent (par ex. p8861). Le paramètre est ensuite remis aux réglages usine.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de paramètre de l'entrée FCOM (puits de signal).

Remède: Aucun(e) nécessaire.

201515 <Indication de lieu>FCOM: Ecriture de paramètre interdite car maîtrise de commande active

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La maîtrise de commande était active durant la modification du nombre de CDS ou lors de la copie de CDS.

Remède: Aucun(e) nécessaire.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201590 <Indication de lieu>Entraînement: Intervalle de maintenance moteur écoulé

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'intervalle de maintenance défini pour ce moteur s'est écoulé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de jeu de paramètres de moteur.
Voir aussi: p0650 (Heures de fonctionnement actuelles du moteur), p0651 (Moteur Heures de fonctionnement Intervalle de maintenance)

Remède: Effectuer la maintenance et régler à nouveau l'intervalle entre deux interventions de maintenance (p0651).

201600 <Indication de lieu>SI CU: STOP A déclenché

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated" propre à l'entraînement de la Control Unit (CU) a détecté une erreur et déclenché un STOP A (suppression des impulsions via le chemin de coupure Safety de la CU).
- La dynamisation forcée du chemin de coupure Safety de la CU a échoué.
- Réaction consécutive du défaut F01611 (défaut dans un canal de surveillance).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0: Demande d'arrêt de la part du Motor Module.
1005: Impulsions supprimées bien que STO ne soit pas activé et pas de STOP A interne en instance.
1010: Impulsions débloquées bien que STO soit activé ou qu'un STOP A interne soit en instance.
1015: Signalisations en retour de la suppression sûre des impulsions diffèrent pour les Motors Modules couplés en parallèle.
9999: Réaction consécutive du défaut F01611.

Remède: - Activer puis désactiver la fonction STO (Suppression sûre du couple).
- Remplacer le Motor Module concerné.
Valeur de défaut = 9999:
- Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut existant F01611.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr

201611 <Indication de lieu>SI CU: Défaut dans un canal de surveillance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated", propre à l'entraînement, sur la Control Unit (CU) a détecté une erreur dans la comparaison croisée de données entre CU et Motor Module (MM) et a déclenché un STOP F. Il en résulte qu'à l'expiration du temps de transmission paramétré (p9658), le défaut F01600 (SI CU: STOP A déclenché) est généré.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0: Demande d'arrêt de la part du Motor Module.
1 à 999:

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Numéro du paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et généré ce défaut. Ce numéro est indiqué également dans r9795.
1: SI Temps de cycle de surveillance (r9780, r9880).
2: SI Activation des fonctions sûres (p9601, p9801). Seuls les bits supportés subissent une comparaison croisée.
3: SI Temps de tolérance Commutation des signaux d'entrée de sécurité (p9650, p9850).
4: SI Temps de transition STOP F à STOP A (p9658, p9858).
5: SI Déblocage commande sûre de freinage (p9602, p9802).
6: SI Motion Déblocage des fonctions sûres (p9501, valeur interne).
7: SI Temporisation de suppression des impulsions en cas de Stop sûr 1 (p9652, p9852).
8: SI Adresse PROFIsafe (p9610, p9810).
1000: Tempo contrôle écoulée. Au cours de l'intervalle de temps d'environ 5 * p9650, trop de manoeuvres de commutation sont survenues sur la borne EP du Motor Module ou STO a été déclenché trop souvent via PROFIsafe/TM54F (également comme réaction consécutive).
1001, 1002: Erreur d'initialisation du timer de modification/contrôle.
2000: Etat de la sélection STO différent sur la Control Unit et sur le Motor Module.
2001: Signalisation en retour d'une suppression sûre des impulsions différente sur la CU et sur le Motor Module.
2002: Etat du temporisateur de retard SS1 différent sur la CU et sur le Motor Module.
2004: Etat de la sélection STO différent pour les Motors Modules couplés en parallèle.
2005: Signalisation en retour de la suppression sûre des impulsions différente sur la CU et sur les Motor Modules couplés en parallèle.

Remède:
Valeur de défaut = 1 à 5 et 7 à 999 :
- Vérifier le paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et a généré un STOP F.
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 6:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 1000:
- Vérifier le câblage de la borne EP sur le Motor Module (mauvais contacts).
- PROFIsafe : Supprimer les problèmes de contact / défauts sur le maître PROFIBUS / PROFINET-Controller.
- Contrôler le câblage des entrées de sécurité sur le TM54F (mauvais contacts).

Valeur de défaut = 1001, 1002:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 2000, 2001, 2002, 2004, 2005:
- Vérifier le temps de tolérance de commutation des signaux d'entrée relatifs à la sécurité et augmenter éventuellement sa valeur (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Contrôler le câblage des entrées de sécurité (SES) (mauvais contacts).
- Contrôler les causes de l'activation de STO dans r9772. Lorsque les fonctions SMM sont activées (p9501=1), l'activation de STO est également possible par ces fonctions.
- Remplacer le Motor Module concerné.

Remarque :
CU : Control Unit
EP : Enable Pulses (déblocage des impulsions)
MM : Motor Module
SES : Entrée de sécurité
SI : Safety Integrated
SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN60204)
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr
SMM : voir r9772

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201612 <Indication de lieu>SI CU : Entrées STO différentes sur parties puissance couplées en parallèle

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Sur des parties puissance couplées en parallèle, la fonction "Safety Integrated" autonome sur la Control Unit (CU) a détecté des différences d'état entre les entrées STO combinées par fonction ET et elle a déclenché un STOP F.
Il en résulte qu'à l'expiration du temps de transmission paramétré (p9658), le défaut F01600 (SI CU: STOP A déclenché) est généré.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Image binaire des entrées TOR de la Control Unit utilisées comme source de signal pour la fonction "Suppression sûre du couple".

Remède: - Vérifier le temps de tolérance de commutation des entrées de sécurité et augmenter éventuellement sa valeur (p9650).
- Contrôler le câblage des entrées de sécurité (SES) (mauvais contacts).
Remarque :
CU : Control Unit
SES : Entrée de sécurité
SI : Safety Integrated
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr

201620 <Indication de lieu>SI CU: Suppression sûre du couple activée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La fonction "Suppression sûre du couple" (STO) a été activée sur la Control Unit (CU) par une borne d'entrée et est active.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
Remarque :
CU : Control Unit
SI : Safety Integrated
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr

201621 <Indication de lieu>SI CU: Stop sûr 1 actif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La fonction "Stop sûr 1" (SS1) a été activée et est active sur la Control Unit (CU).
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
Remarque :
CU : Control Unit
SI : Safety Integrated
SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN60204)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201625 <Indication de lieu>SI CU: Signe de vie dans données Safety incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated", propre à l'entraînement, sur la Control Unit (CU) a détecté une erreur dans le signe de vie des données Safety échangé entre (CU) et Motor Module (MM) et a déclenché un STOP A.
- La communication DRIVE-CLiQ est perturbée ou en panne.
- Un dépassement de tranche de temps du logiciel Safety s'est produit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Activer puis désactiver la fonction STO (Suppression sûre du couple).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Désactiver les fonctions du variateur qui ne sont pas absolument nécessaires.
- Diminuer le nombre d'entraînements.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

201630 <Indication de lieu>SI CU: Commande de frein défectueuse

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated", propre à l'entraînement, sur la Control Unit (CU) a détecté une erreur au niveau de la commande de freinage et a déclenché un STOP A.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
10, 11:
Erreur lors de l'opération "desserrage du frein".
- Réglage incorrect du paramètre p1278.
- Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein peut être desserré avec p1278 = 1 et p9602/p9802 = 0 (SBC désactivée)).
- Défaut à la terre du câble de frein.
20:
Erreur à l'état "frein desserré".
- Court-circuit dans l'enroulement de frein.
30, 31:
Erreur lors de l'opération "serrage du frein".
- Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein peut être desserré avec p1278 = 1 et p9602/p9802 = 0 (SBC désactivée)).
- Court-circuit dans l'enroulement de frein.
40:
Erreur à l'état "Frein serré".
50:
Erreur dans la commande de freinage de la Control Unit ou défaut de communication entre la Control Unit et le Motor Module (diagnostic de la commande de freinage).
Remarque :
Les causes suivantes peuvent s'appliquer à toutes les valeurs de défaut :
- Raccordement incorrect du blindage du câble moteur.
- Défaut dans le circuit de commande de freinage du Motor Module.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier le paramètre p1278 (avec SBC, seul p1278 = 0 est autorisé).
- Activer puis désactiver la fonction STO (Suppression sûre du couple).
- Contrôler la connexion des freins de maintien.
- Vérifier le fonctionnement du frein de maintien.
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM (par ex. raccordement du blindage du câble moteur et des fils de freinage à la tôle ou vissage des connecteurs moteur au boîtier).
- Remplacer le Motor Module concerné.
Fonctionnement avec Safe Brake Module :
- Vérifier le raccordement du Safe Brake Module.
- Remplacer le Safe Brake Module.
Remarque :
CU : Control Unit
SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein)
SI : Safety Integrated

201649 <Indication de lieu>SI CU: Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur interne s'est produite dans le logiciel Safety Integrated sur la CU.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Répéter la mise en service de la fonction "Safety Integrated" et exécuter un POWER ON.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

201650 <Indication de lieu>SI CU: Essai de réception obligatoire

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated", propre à l'entraînement, sur la CU nécessite un essai de réception.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
130: Paramètres Safety manquants pour le Motor Module.
1000: Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit de la CU ne sont pas identiques (démarrage).
- Au moins un paramètre dont le total de contrôle a été vérifié est endommagé.
2000: Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit de la CU ne sont pas identiques (mode mise en service).
- Le total de contrôle prescrit n'a pas été introduit correctement sur la CU (p9799 différent de r9798).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- p9501 ou p9503 non effacé lors de la désactivation des fonctions de sécurité.
2001: Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le Motor Module (mode mise en service).
- Le total de contrôle prescrit n'a pas été introduit correctement sur le Motor Module (p9899 différent de r9898).
- p9501 ou p9503 non effacé lors de la désactivation des fonctions de sécurité.
2002: Activation des fonctions de sécurité différente entre la CU et le Motor Module (p9601 différent de p9801).
2003: Essai de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety.
2004: Essai de réception requis pour cause de download d'un projet avec fonctions de sécurité débloquées.
2005: le journal Safety a déterminé qu'un total de contrôle Safety fonctionnel a été modifié. Un essai de réception est requis.
2010: Activation de la fonction Commande sûre de freinage différente entre la CU et le Motor Module (p9602 différent de p9802).
2020: Erreur lors de l'enregistrement des paramètres Safety du Motor Module.
3003: Essai de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety relatif au matériel.
3005: le journal Safety a déterminé qu'un total de contrôle Safety lié au matériel a été modifié. Un essai de réception est requis.
9999: Réaction consécutive d'un autre défaut Safety survenu au cours du démarrage et exigeant un essai de réception.

Remède: Valeur de défaut = 130:
- Exécuter une mise en service Safety.
Valeur de défaut = 1000:
- Répéter l'exécution de la mise en service Safety.
- Remplacer la carte CompactFlash.
Valeur de défaut = 2000:
- Contrôler les paramètres Safety sur la CU et adapter le total de contrôle prescrit (p9799).
Valeur de défaut = 2001:
- Contrôler les paramètres Safety sur le Motor Module et adapter le total de contrôle prescrit (p9899).
Valeur de défaut = 2002:
- Contrôler l'activation des fonctions sûres sur la CU et le Motor Module (p9601 = p9801).
Valeur de défaut = 2003, 2004, 2005 :
- Effectuer l'essai de réception et établir le PV de réception.
La procédure de l'essai de réception et un exemple de PV de réception figurent dans la documentation de SINAMICS Safety Integrated.
Le défaut avec la valeur de défaut 3005 ne peut être acquittée que si la fonction "STO" est désactivée.
Valeur de défaut = 2010:
- Contrôler l'activation de la commande sûre de frein sur la CU et le Motor Module (p9602 = p9802).
Valeur de défaut = 2020:
- Répéter l'exécution de la mise en service Safety.
- Remplacer la carte CompactFlash.
Valeur de défaut = 3003 :
- Exécuter des contrôles de fonction pour le matériel modifié et créer un PV de réception.
La marche à suivre pour l'essai de réception et un exemple de PV de réception se trouvent dans la documentation suivante :
SINAMICS S120 Description fonctionnelle Safety Integrated
Valeur de défaut = 3005 :
- Exécuter des contrôles de fonction pour le matériel modifié et créer un PV de réception.
Le défaut avec la valeur de défaut 3005 ne peut être acquittée que si la fonction "STO" est désactivée.
Valeur de défaut = 9999:
- Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut Safety existant.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple)
Voir aussi: p9799 (SI Total de contrôle préscrit Paramètre SI (CU)), p9899 (SI Total de contrôle prescrit Paramètre SI (Motor Module)))

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201651 <Indication de lieu>SI CU: Echec synchronisation tranches de temps de sécurité

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated" exige une synchronisation des tranches de temps Safety entre la Control Unit (CU) et le Motor Module (MM) ainsi qu'entre la Control Unit et la commande de niveau supérieur. Cette synchronisation a échoué.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
150 : défaut de synchronisation avec le maître PROFIBUS.
Toutes les autres valeurs : réservées au diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Voir aussi: p9510 (SI Motion maître PROFIBUS isochrone)

Remède: Valeur de défaut = 150 :
- Vérifier le réglage de p9510 (SI Motion Maître PROFIBUS isochrone) et le corriger le cas échéant.
En général :
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
- Mettre à niveau le logiciel de la commande de niveau supérieur.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

201652 <Indication de lieu>SI CU: Temps de cycle de surveillance illicite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un des cycles de surveillance Safety Integrated est incorrect:
- En raison des conditions de communication exigées dans le système, le temps de cycle de surveillance propre à l'entraînement ne peut pas être respecté.
- Le temps de cycle de surveillance pour la surveillance sûre de mouvement par la commande de niveau supérieur est incorrect (p9500).
- La période d'échantillonnage pour le régulateur de courant (p0112, p0115) ne peut être supportée.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
- Lorsque la surveillance SI propre à l'entraînement est débloquée (p9601/p9801 > 0):
Réglage minimal pour le temps de cycle de surveillance (en µs).
- Lorsque la surveillance de mouvement est débloquée (p9501 > 0):
100: Aucun temps de cycle de surveillance approprié n'a été trouvé.
101: Le temps de cycle de surveillance n'est pas un multiple entier du cycle d'acquisition de mesure.
102: Une erreur s'est produite lors de la transmission du cycle DP au Motor Module (MM).
103: Une erreur s'est produite lors de la transmission du cycle DP au Sensor Module.
104,105:
- Le quadruple de la période d'échantillonnage du régulateur de courant est supérieur à 1 ms en fonctionnement avec PROFIBUS isochrone.
- Le quadruple de la période d'échantillonnage du régulateur de courant est supérieur au temps de cycle DP en fonctionnement avec PROFIBUS isochrone.
- Le temps de cycle DP n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
106: le temps de cycle de surveillance ne correspond pas au temps de cycle de surveillance de TM54F.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

107: Le quadruple de la période d'échantillonnage du régulateur de courant est supérieur au cycle d'acquisition de mesure (p9511) ou
ce dernier n'est pas un multiple entier de la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
108: Le cycle d'acquisition de mesure paramétré n'est pas réglable sur ce composant.

Remède: Lorsque la surveillance SI propre à l'entraînement est débloquée (p9601/p9801 > 0):
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
Lorsque la surveillance de mouvement est débloquée (p9501 > 0):
- Corriger le temps de cycle de surveillance (p9500) et effectuer un POWER ON (mise hors/sous tension).
Valeur de défaut 101:
- Le cycle d'acquisition de mesure est par défaut celui du régulateur de position / DP.
- Pour les fonctions de surveillance de mouvement intégrées à l'entraînement (p9601/p9801 bit 2 = 1), le cycle d'acquisition de mesure peut être paramétré directement dans p9511/p9311.
Valeur de défaut 104, 105:
- Régler un cycle propre d'acquisition de mesure dans p9511.
- Restreindre le fonctionnement à deux entraînements de type Vector au plus. Avec les réglages par défaut de p0112, p0115, la période d'échantillonnage du régulateur de courant est réduite automatiquement à 250. Quand les valeurs par défaut ont été modifiées, il faut régler en conséquence la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0112, p0115).
- En fonctionnement avec PROFIBUS isochrone, augmenter le cycle DP jusqu'à obtenir un rapport entier de 4:1 au moins entre le temps de cycle DP et la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
Valeur de défaut 106:
- Paramètrer les cycles de surveillance de manière identique (p10000 et p9500 / p9300).
Valeur de défaut 107:
- Régler un cycle d'acquisition de mesure adapté au cycle du régulateur de courant dans p9511.
Valeur de défaut 108:
- Régler un cycle d'acquisition de mesure approprié dans p9511.
- Si le cycle DP est utilisé en tant que cycle d'acquisition de valeur réelle en fonctionnement avec PROFIBUS isochrone (p9511 = 0), un cycle DP adéquat doit être configuré.
Un multiple approprié du cycle DP (par ex. 1,2,3,4,5,6,8,10) doit être paramétré dans la D410.
A défaut, le cycle paramétré doit être inférieur à 8 ms.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

201653 <Indication de lieu>SI CU: Configuration PROFIBUS incorrecte

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La configuration PROFIBUS pour l'utilisation des fonctions de surveillance Safety Integrated avec une commande de niveau supérieur (SINUMERIK ou AP de sécurité) est incorrecte.
Remarque :
Avec des fonctions de sécurité débloquées, ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
200: Aucun slot Safety n'a été configuré pour les données reçues de la commande.
210, 220: Le format du slot Safety configuré pour les données reçues de la commande est inconnu.
230: La longueur du slot Safety configuré pour les données reçues de l'AP de sécurité est incorrecte.
240: La longueur du slot Safety configuré pour les données reçues de la SINUMERIK est incorrecte.
250: Un slot PROFIsafe est configuré dans la commande F de niveau supérieur, mais PROFIsafe n'est pas débloqué dans l'entraînement.
300: Aucun slot Safety n'a été configuré pour les données à transmettre à la commande.
310, 320: Le format du slot Safety configuré pour les données à transmettre à la commande est inconnu.
330: La longueur du slot Safety configuré pour les données transmises à l'AP de sécurité est incorrecte.
340: La longueur du slot Safety configuré pour les données transmises à la SINUMERIK est incorrecte.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Valeur de défaut 250:
- Supprimer la configuration PROFIsafe dans la commande F de niveau supérieur ou débloquer PROFIsafe dans l'entraînement.
De façon générale :
- Vérifier et, le cas échéant, corriger la configuration PROFIBUS du slot Safety côté maître.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

201655 <Indication de lieu>SI CU: Synchronisation des fonctions de surveillance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur s'est produite lors de la synchronisation des fonctions de surveillance Safety Integrated de la Control Unit (CU) et du Motor Module (MM). La CU et le Motor Module n'ont pas trouvé d'ensemble commun de fonctions de surveillance SI supportées.
- La communication DRIVE-CLiQ est perturbée ou en panne.
- Les versions logicielles Safety Integrated de la CU et du Motor Module sont incompatibles.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

201656 <Indication de lieu>SI CU: Paramètre Motor Module incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur s'est produite au cours de l'accès au paramètre Safety Integrated du Motor Module (MM) sur la carte CompactFlash.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
129: Paramètres Safety du Motor Module corrompus.
131: Erreur logicielle interne du Motor Module.
132: Défauts de communication lors du download ou de l'upload des paramètres Safety du Motor Module.
255: Erreur logicielle interne de la CU.

Remède: - Effectuer une nouvelle mise en service Safety.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Remplacer la carte CompactFlash.
Valeur de défaut = 132:
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201659 <Indication de lieu>SI CU: Requête d'écriture de paramètres rejetée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'ordre d'écriture pour un ou plusieurs paramètres Safety Integrated sur la Control Unit (CU) a été rejeté.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Le mot de passe Safety Integrated n'est pas défini.
2: La réinitialisation des paramètres d'entraînement a été sélectionnée. Toutefois, les paramètres Safety Integrated ne peuvent pas être réinitialisés car Safety Integrated est actuellement débloqué.
3: L'entrée STO connectée se trouve en mode simulation.
10: Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien qu'elle ne puisse pas être supportée.
11: Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SBC, bien que celle-ci ne soit pas supportée.
12: Il y a eu une tentative d'activation de la fonction Commande sûre de freinage, bien que celle-ci ne soit pas supportée en cas de couplage en parallèle.
13: Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SS1, bien que celle-ci ne soit pas supportée.
14: Il y a eu une tentative de débloquer la communication PROFIsafe alors que cette dernière ne peut pas être prise en charge ou que la version du pilote PROFIsafe utilisée est différente sur la CU et le MM.
15: Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement internes à l'entraînement, bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.
16: Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien qu'elle ne puisse pas être supportée lorsque la protection interne contre les surtensions est débloquée (p1231).
Voir aussi: p0970, p3900, r9771, r9871

Remède: Valeur de défaut = 1:
- Définir le mot de passe Safety Integrated (p9761).
Valeur de défaut = 2:
- Désactiver Safety Integrated et réinitialiser les paramètres d'entraînement.
Valeur de défaut = 3:
- Terminer le mode simulation pour l'entrée TOR (p0795).
Valeur de défaut = 10, 11, 12, 13, 14, 15:
- Vérifier s'il existe des défauts dans la synchronisation des fonctions de sécurité entre la CU et le Motor Module concerné (F01655, F30655) et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Utiliser un Motor Module qui prend en charge les fonctions souhaitées ("Suppression sûre du couple", "Commande sûre de freinage", "PROFIsafe / PROFIsafe V2", "Surveillances de mouvement intégrées").
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
Valeur de défaut = 16:
- Bloquer la protection interne contre les surtensions (p1231).
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein)
SI : Safety Integrated
SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN60204)
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr
Voir aussi: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

201660 <Indication de lieu>SI CU: Fonctions de sécurité non supportées

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le Motor Module (MM) ne supporte pas les fonctions de sécurité (par ex., version incompatible du Motor Module). La mise en service des fonctions Safety Integrated est impossible.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.

Remède: - Utiliser un Motor Module qui supporte les fonctions de sécurité.
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

201663 <Indication de lieu>SI CU: Copie des paramètres SI refusée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Dans p9700, une des valeurs suivantes est enregistrée ou a été renseignée hors ligne : 87 ou 208. Par conséquent, le système tente de copier les paramètres SI de la Control Unit vers le Motor Module au démarrage. Cependant, aucune fonction sûre n'est activée sur la Control Unit (p9501 = 0, p9601 = 0). Par conséquent, la copie est impossible.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Voir aussi: p9700 (SI Motion Fonction de copie)

Remède: - Régler p9700 = 0.
- Vérifier p9501 et p9601 et les corriger le cas échéant.
- Redémarrer la fonction de copie en renseignant la valeur correspondante dans p9700.

201664 <Indication de lieu>SI CU: Aucune mise à jour automatique du firmware

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Au démarrage, le paramètre p7826 "Mise à jour automatique du firmware" ne possédait pas la valeur "1" exigée pour la mise à niveau supérieur/inférieur automatique. Il pourrait en résulter un mélange de versions non autorisé lors du déblocage des fonctions de sécurité.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Voir aussi: p7826 (Mise à jour automatique du firmware)

Remède: Lorsque la surveillance SI propre à l'entraînement est débloquée :
1. Régler le paramètre p7826 sur la valeur 1
2. Sauvegarder le paramètre (p0977 = 1) et effectuer une réinitialisation PowerOn
Lors de la désactivation de la surveillance SI propre à l'entraînement (p9601 = 0), l'alarme peut être acquittée une fois le mode MeS Safety quitté.

201670 <Indication de lieu>SI Motion: Paramétrage Sensor Module non valide

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le paramétrage d'un Sensor Module utilisé par Safety Integrated est illicite.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Aucun capteur pour Safety Integrated n'a été paramétré.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

2: On a paramétré pour Safety Integrated un capteur qui est dépourvu d'une voie A/B (sinus/cosinus).
3: Le jeu de paramètres de codeur sélectionné pour Safety Integrated n'est pas encore valide.
4: Il s'est produit une erreur lors de la communication avec le capteur.
10: Pour un capteur utilisé pour Safety Integrated, les jeux de paramètres d'entraînement (DDS) ne sont pas tous affectés au même jeu de paramètres de codeur (EDS) (p0187 ... p0189).

Remède: Valeur de défaut = 1, 2:
- Utiliser et paramétrer un capteur compatible avec Safety Integrated (capteur avec voie A/B sinus, p0404.4 = 1).
Valeur de défaut = 3:
- Vérifier si la mise en service des appareils ou des entraînements est active et la quitter le cas échéant (p0009 = p00010 = 0), sauvegarder les paramètres (p0971 = 1) et effectuer un POWER ON.
Valeur de défaut = 4:
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Sensor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
Valeur de défaut = 10:
- Synchroniser l'affectation des EDS de tous les capteurs utilisés pour Safety Integrated (p0187 ... p0189).
Remarque :
SI : Safety Integrated

201671 <Indication de lieu>SI Motion: Paramétrage capteur incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le paramétrage du capteur utilisé par Safety Integrated diffère du paramétrage du capteur standard.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre Safety divergent.

Remède: Egaliser le paramétrage du capteur Safety et du capteur standard.
Remarque :
SI : Safety Integrated

201672 <Indication de lieu>SI Motion : Logiciel / matériel de Motor Module incompatible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le logiciel de Motor Module installé ne prend pas en charge la surveillance sûre de mouvement ou est incompatible avec le logiciel installé sur la Contol Unit, ou encore la communication entre la Control Unit et le Motor Module est perturbée.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Le logiciel de Motor Module installé ne prend pas en charge la surveillance sûre de mouvement.
4, 5, 7: Le logiciel de Motor Module installé est incompatible avec le logiciel installé sur la Contol Unit.
2, 3, 6, 8: La communication entre la Control Unit et le Motor Module est perturbée.

Remède: - Vérifier s'il y a des erreurs dans la synchronisation des fonctions de sécurité entre la Control Unit et le Motor Module concerné
(F01655, F30655) et effectuer le cas échéant le diagnostic des erreurs détectées.
Valeur de défaut = 1:
- Utiliser un Motor Module qui supporte la fonction de surveillance sûre de mouvement.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Valeur de défaut = 4, 5, 7:
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
Valeur de défaut = 2, 3, 6, 8 :
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
Remarque :
SI : Safety Integrated

201673 <Indication de lieu>SI Motion : Logiciel / hardware de Sensor Module incompatible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le logiciel ou le hardware existant du Sensor Module ne supporte pas la surveillance sûre de mouvement par la commande de niveau supérieur.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Mettre à niveau le logiciel du Sensor Module.
- Utiliser un Sensor Module qui supporte la fonction de surveillance sûre de mouvement.
Remarque :
SI : Safety Integrated

201680 <Indication de lieu>SI Motion CU: Erreur de total de contrôle des surveillances sûres

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le total de contrôle réel calculé par l'entraînement et inscrit dans r9728 pour les paramètres relatifs à la sécurité ne coïncide pas avec le total de contrôle prescrit mémorisé dans p9729 lors de la dernière réception de la machine.
Des paramètres relatifs à la sécurité ont été modifiés ou il y a une erreur.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0: Total de contrôle incorrect des paramètres SI relatifs à la surveillance de mouvement.
1: Total de contrôle incorrect des paramètres relatifs aux mesures.
2: Total de contrôle incorrect des paramètres SI relatifs à l'affectation des composants.

Remède: - Vérifier les paramètres relatifs à la sécurité et les corriger le cas échéant.
- Exécuter un POWER ON.
- Exécuter l'essai de réception.
Remarque :
SI : Safety Integrated

201681 <Indication de lieu>SI Motion CU: Valeur de paramètre incorrecte

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le paramètre ne peut pas être renseigné avec cette valeur.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre avec valeur incorrecte.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Corriger la valeur du paramètre.

201682 <Indication de lieu>SI Motion CU: Fonction de surveillance non supportée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction de surveillance débloquée dans p9501, p9601 ou p9801 n'est pas supportée par cette version du firmware.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: fonction de surveillance SLP non supportée (p9501.1).
2: fonction de surveillance SCA non supportée (p9501.7 et p9501.8 ... 15 et p9503).
3: fonction de surveillance Correction SLS non supportée (p9501.5).
10: fonctions de surveillance supportées uniquement pour l'objet d'entraînement SERVO.
20: fonctions de surveillance de mouvement propres à l'entraînement uniquement supportées en liaison avec PROFIsafe (p9501 et p9601.1 ... 2 et p9801.1 ... 2).
21: PROFIsafe uniquement supporté en liaison avec les fonctions de surveillance de mouvement propres à l'entraînement (p9501 et p9601.1 ... 2 et p9801.1 ... 2).

Remède: Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9501, p9503, p9601, p9801).
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre) / CS : Safe software cam (Came logicielle sûre)
SI : Safety Integrated
SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / FCS : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)
SLS : Safely-Limited Speed (vitesse limitée sûre) / VS : Safely reduced speed (vitesse réduite sûre)
Voir aussi: p9501 (SI Motion Déblocage des fonctions sûres (Control Unit)), p9503 (SI Motion SCA (CS) Déblocage (Control Unit))

201683 <Indication de lieu>SI Motion CU: déblocage SOS/SLS manquant

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction de base sûre "SOS/SLS" n'est pas débloquée dans p9501, bien que d'autres surveillances sûres soient débloquées.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.

Remède: Débloquer la fonction "SOS/SLS" (p9501.0) et exécuter un POWER ON.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (vitesse limitée sûre) / VS : Safely reduced speed (vitesse réduite sûre)
SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / AFS : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)
Voir aussi: p9501 (SI Motion Déblocage des fonctions sûres (Control Unit))

201684 <Indication de lieu>SI Motion: Position limitée sûre Valeurs limites interverties

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Pour la fonction "Position limitée sûre" (SLP), p9534 contient une valeur inférieure à celle de p9535.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Valeurs limites SLP1 interverties
2: Valeurs limites SLP2 interverties

Remède: Ajuster les valeurs limites dans p9534 et p9535, et effectuer un POWER ON.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / FCS : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)

201685 <Indication de lieu>SI Motion CU: Valeur limite trop élevée pour vitesse limitée sûre

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La valeur limite de la fonction "Vitesse limitée sûre" (SLS) est supérieure à la vitesse correspondant une fréquence limite du capteur de 500 kHz.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Vitesse maximale admise

Remède: Ajuster les valeurs limites pour SLS et exécuter un POWER ON.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (vitesse limitée sûre) / VS : Safely reduced speed (vitesse réduite sûre)
Voir aussi: p9531 (SI Motion SLS Valeurs limite (Control Unit))

201686 <Indication de lieu>SI Motion: Paramétrage position de came illicite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Au moins une "came sûre" (SCA) débloquée est paramétrée dans p9536 ou p9537 trop près de la plage de tolérance autour de la position modulo.
Pour pouvoir affecter une came à une piste de came, les conditions suivantes doivent être remplies :
- La longueur de came x = p9536[x]-p9537[x] doit être supérieure ou égale à la tolérance de came + la tolérance de position (= p9540 + p9542). Au niveau de la came d'une piste de came, la valeur de position moins doit également être inférieure à la valeur de position plus.
- L'écart entre 2 cames x et y (valeur de position moins[y] - valeur de position plus[x] = p9537[y] - p9536[x]) au niveau d'une piste de came doit être supérieur ou égal à la tolérance de came + la tolérance de position (= p9540 + p9542).
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
numéro de la "came sûre" positionnée incorrectement.
Voir aussi: p9501 (SI Motion Déblocage des fonctions sûres (Control Unit))

Remède: Corriger la position de la came et effectuer un POWER ON (mise hors/sous tension).
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre) / CS : Safe software cam (Came logicielle sûre)
SI : Safety Integrated
Voir aussi: p9536, p9537

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201687 <Indication de lieu>SI Motion: Paramétrage de la valeur modulo SCA (CS) non autorisé

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: La valeur modulo paramétrée pour la fonction "Cames sûres" (SCA) n'est pas un multiple de 360 000 mdegrés.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Remède: Ajuster la valeur modulo pour SCA et exécuter un POWER ON.
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre) / CS : Safe software cam (Came logicielle sûre)
SI : Safety Integrated
Voir aussi: p9505 (SI Motion SCA (CS) Valeur modulo (Control Unit))

201688 <Indication de lieu>SI Motion CU: Synchronisation de la mesure non autorisée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: Le déblocage simultané de la synchronisation de la mesure et d'une fonction de surveillance avec référence absolue (SCA/SLP) n'est pas autorisée.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Remède: Désactiver la fonction " Synchronisation de la mesure" ou les fonction de surveillance avec référence absolue (SCA/SLP) et exécuter un POWER ON.
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre) / CS : Safe software cam (Came logicielle sûre)
SI : Safety Integrated
SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / FCS : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)
Voir aussi: p9501 (SI Motion Déblocage des fonctions sûres (Control Unit))

201689 <Indication de lieu>SI Motion: Axe reconfiguré

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2
Acquittement: POWER ON
Cause: La configuration de l'axe a été modifiée (par exemple commutation entre axe linéaire et axe rotatif).
Le paramètre p0108.13 est réglé en interne sur la valeur correcte.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre qui a déclenché la modification.
Voir aussi: p9502 (SI Motion Type d'axe (Control Unit))

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Après commutation, procéder comme suit :
- Terminer le mode mise en service Safety (p0010).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou "Copier RAM dans ROM").
- Exécuter un POWER ON.

Après le démarrage de la Control Unit, la signalisation Safety F01680 ou F30680 indique la modification des totaux de contrôle dans r9398[0] et r9728[0] sur l'entraînement. De ce fait, procéder comme suit :
- Activer de nouveau le mode mise en service Safety.
- Compléter la mise en service Safety de l'entraînement.
- Terminer le mode mise en service Safety (p0010).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1 ou "Copier RAM dans ROM").
- Exécuter un POWER ON.

Remarque :
Dans le logiciel de mise en service, les unités ne s'affichent de manière cohérente qu'après un upload du projet.

201690 <Indication de lieu>SI Motion : Problème de sauvegarde des données avec NVRAM

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: POWER ON

Cause: Pour la sauvegarde des paramètres r9781 et r9782 (Safety Journal), l'espace mémoire dans la NVRAM de l'entraînement est insuffisant.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0 : il n'y a pas de NVRAM physique dans l'entraînement.
1 : il n'y a plus d'espace mémoire libre dans la NVRAM.

Remède: Valeur de défaut = 0:
- Utiliser une Control Unit avec NVRAM.

Valeur de défaut = 1:
- Désactiver des fonctions qui ne sont pas requises et utilisent de la capacité de mémoire dans la NVRAM.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201691 <Indication de lieu>SI Motion: Ti et To ne inappropriés pour le cycle DP

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Les temps configurés pour la communication PROFIBUS sont illicites et le cycle DP est utilisé en tant que cycle propre d'acquisition de mesure pour les fonctions de surveillance sûre de mouvement :
PROFIBUS isochrone : la somme de Ti et To est trop élevée pour le cycle TP réglé. Le cycle DP doit au moins être supérieur de 1 temps de cycle du régulateur de courant à la somme de Ti et To.
PROFIBUS non isochrone : le cycle DP doit être d'au moins 4*temps de cycle du régulateur de courant.

Remède: Configurer Ti et To suffisamment petit pour le cycle DP utilisé ou augmenter le temps de cycle DP.
Alternativement, lorsque la surveillance SI propre à l'entraînement est débloquée (p9601/p9801 > 0) : utiliser le cycle d'acquisition de mesure p9511/p9311 et, par conséquent, régler indépendamment du cycle DP.
Voir aussi: p9511 (SI Motion Cycle Acquisition de mesure (Control Unit))

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201696 <Indication de lieu>SI Motion : Sélection de test des surveillances de mouvement au démarrage

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le test des surveillances de mouvement était déjà activé prohibitivement pendant le démarrage
Par conséquent, le test n'est exécuté qu'après avoir activé de nouveau la dynamisation forcée paramétrée dans p9705.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Voir aussi: p9705 (SI Motion: Test d'arrêt Source de signal)
Remède: Désactiver la dynamisation forcée des surveillances sûres de mouvement et la resélectionner.
La source de signal pour le déclenchement est paramétrée dans l'entrée binecteur p9705.
Remarque :
SI : Safety Integrated
Voir aussi: p9705 (SI Motion: Test d'arrêt Source de signal)

201697 <Indication de lieu>SI Motion : Test des surveillances de mouvement requis

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le temps réglé dans p9559 pour la dynamisation forcée des fonctions de surveillance de mouvement Safety est dépassé. Un nouveau test est nécessaire.
Après la prochaine sélection de la dynamisation forcée paramétrée dans p9705, la signalisation est supprimée et le délai de timeout est réinitialisé.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Voir aussi: p9559 (SI Motion Dynamisation forcée Timer (Control Unit)), p9705 (SI Motion: Test d'arrêt Source de signal)
Remède: Effectuer la dynamisation forcée des surveillances sûres de mouvement.
La source de signal pour le déclenchement est paramétrée dans BI: p9705.
Remarque :
SI : Safety Integrated
Voir aussi: p9705 (SI Motion: Test d'arrêt Source de signal)

201698 <Indication de lieu>SI CU: Mode mise en service actif

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La mise en service de la fonction "Safety Integrated" est activée.
Cette signalisation est supprimée à la fin de la mise en service Safety.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Voir aussi: p0010
Remède: Aucun(e) nécessaire.
Remarque :
CU : Control Unit
SI : Safety Integrated

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201699 <Indication de lieu>SI CU: Test des chemins de coupure obligatoire

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le temps réglé dans p9659 pour la dynamisation forcée des chemins de coupure Safety est dépassé.
Un nouveau test du chemin de coupure Safety est nécessaire.
Après la prochaine désactivation de la fonction "STO" (suppression sûre du bcouple / anc. Arrêt sûr - AS), la signalisation est supprimée et le délai de timeout est réinitialisé.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Voir aussi: p9659 (SI Dynamisation forcée Timer)

Remède: Activer puis désactiver la fonction STO.
Remarque :
CU : Control Unit
SI : Safety Integrated
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr

201700 <Indication de lieu>SI Motion CU: STOP A déclenché

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'entraînement est mis à l'arrêt en STOP A (suppression des impulsions par le circuit de coupure Safety de la Control Unit).
Causes possibles :
- Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur
- Impulsions non supprimées après le temps paramétré (p9557) suite à la sélection d'un test d'arrêt
- Réaction consécutive à la signalisation C01706 "SI Motion CU: Surveillance sûre de l'accélération Limite dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01714 "SI Motion CU: Vitesse limitée sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01701 "SI Motion CU: STOP B déclenché".

Remède: - Supprimer la cause du défaut sur la commande et effectuer un POWER ON.
- Vérifier la valeur dans p9557, éventuellement l'agrandir et effectuer un POWER ON.
- Vérifier le circuit de coupure de la Control Unit (vérifier la communication DRIVE-CLiQ).
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01706 en instance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714 en instance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01701 en instance.
- Remplacer le Motor Module.
- Remplacer la CU.
Cette signalisation peut uniquement être acquittée en mode essai de réception sans POWER ON et ceci de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine.
Remarque :
SI : Safety Integrated

201701 <Indication de lieu>SI Motion CU: STOP B déclenché

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET3

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'entraînement est mis à l'arrêt en STOP B (freinage suivant la rampe de descente ARR3).
La conséquence à ce défaut est l'émission de la signalisation C01700 "STOP A déclenché" après écoulement de la temporisation paramétrée dans p9556 ou sur dépassement du seuil de vitesse paramétré dans p9560.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Causes possibles :
- Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur
- Réaction consécutive à la signalisation C01714 "SI Motion: Vitesse réduite sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01711 "SI Motion: Défaut dans un canal de surveillance".

Remède:
- Supprimer la cause du défaut sur la commande et effectuer un POWER ON.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714 en instance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01711 en instance.

Cette signalisation peut uniquement être acquittée en mode essai de réception sans POWER ON et ceci de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine.

Remarque :
SI : Safety Integrated

201706 <Indication de lieu>SI Motion CU: Surveillance sûre de l'accélération Limite dépassée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Après engagement de STOP B ou STOP C, la vitesse est sortie de la plage de tolérance réglée.
L'entraînement est mis à l'arrêt par la signalisation C01700 "SI Motion: STOP A déclenché".

Remède: Vérifier le comportement de freinage, adapter éventuellement la tolérance pour la "surveillance sûre d'accélération" (SAM).
Cette signalisation peut uniquement être acquittée en mode essai de réception sans POWER ON et ceci de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine.

Remarque :
SAM : Safe Acceleration Monitor (surveillance sûre d'accélération)
SI : Safety Integrated
Voir aussi: p9548 (SI Motion SBR (RSF) Mesure de vitesse Tolérance (Control Unit))

201707 <Indication de lieu>SI Motion CU: Tolérance pour arrêt de fonctionnement sûr dépassée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La position réelle s'est écartée de la position de consigne d'une distance supérieure à la tolérance d'immobilisation.
L'entraînement est mis à l'arrêt par la signalisation C01701 "SI Motion: STOP B déclenché".

Remède:
- Vérifier s'il y a d'autres défauts relatifs à la sécurité, et effectuer le cas échéant le diagnostic des défauts détectés.
- Vérifier si la tolérance d'immobilisation est compatible avec la précision et la dynamique de régulation de l'axe.
- Exécuter un POWER ON.

Cette signalisation peut uniquement être acquittée en mode essai de réception sans POWER ON et ceci de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine

Remarque :
SI : Safety Integrated
SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / AFS : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)
Voir aussi: p9530 (SI Motion Tolérance d'immobilisation (Control Unit))

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201708 <Indication de lieu>SI Motion CU: STOP C déclenché

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: STOP2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'entraînement est mis à l'arrêt en STOP C (freinage suivant la rampe de descente ARR3).
Après écoulement de la temporisation paramétrée, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé.
Causes possibles :
- Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur
- Réaction consécutive à la signalisation C01714 "SI Motion: Vitesse réduite sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion: Fin de course sûre dépassée".
Voir aussi: p9552 (SI Motion Tmp de transition de STOP C à SOS (AFS) (Control Unit))

Remède: - Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714 en instance.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine
Remarque :
SI : Safety Integrated
SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / AFS : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

201709 <Indication de lieu>SI Motion CU: STOP D déclenché

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'entraînement est mis à l'arrêt en STOP D (freinage sur la trajectoire).
Après écoulement de la temporisation paramétrée, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé.
Causes possibles :
- Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur
- Réaction consécutive à la signalisation C01714 "SI Motion: Vitesse réduite sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion: Fin de course sûre dépassée".
Voir aussi: p9553 (SI Motion Tmp de transition de STOP D à SOS (AFS) (Control Unit))

Remède: - Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714 en instance.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine
Remarque :
SI : Safety Integrated
SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / AFS : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

201710 <Indication de lieu>SI Motion CU: STOP E déclenché

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'entraînement est mis à l'arrêt en STOP E (mouvement de retrait).
Après écoulement de la temporisation paramétrée, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé.
Causes possibles :
- Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur
- Réaction consécutive à la signalisation C01714 "SI Motion: Vitesse réduite sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C01715 "SI Motion: Fin de course sûre dépassée".
Voir aussi: p9554 (SI Motion Tmp de transition de STOP E à SOS (AFS) (Control Unit))

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714 en instance.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine
Remarque :
SI : Safety Integrated
SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / AFS : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

201711 <Indication de lieu>SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Lors de la comparaison croisée des deux canaux de surveillance, l'entraînement a constaté une divergence entre les données d'entrée ou les résultats de surveillance et a déclenché un STOP F. Une des surveillances ne fonctionne plus de façon fiable, c'est-à-dire qu'un fonctionnement sûr n'est plus assuré.
Si une fonction de surveillance au moins est active, la signalisation C01701 "SI Motion: STOP B déclenché" se produit après écoulement de la temporisation paramétrée.
La valeur de signalisation ayant provoqué le STOP F est indiquée dans r9725. Les valeurs de signalisation décrits concernent la comparaison croisée entre Control Unit et Motor Module. Si l'entraînement est utilisé avec SINUMERIK, les valeurs de signalisation sont décrites dans le message 27001 de SINUMERIK.
Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
0 à 999: N° du paramètre objet de la comparaison croisée et origine du défaut.
Les valeurs de défaut qui ne sont listées ci-après sont réservées au diagnostic d'erreur interne à Siemens.
0: Arrêt demandé par l'autre canal de surveillance.
1: Représentation de l'état des fonctions de surveillance SOS, SLS ou SLP (liste de résultats 1) (r9710[0], r9710[1]).
2: Représentation de l'état de la fonction de surveillance SCA ou n < nx (liste de résultats 2) (r9711[0], r9711[1]).
3: Mesure de position (r9712).
4: Synchronisation de la comparaison croisée des données entre les deux canaux incorrecte
5: Déblocage des fonctions (p9501, p9301).
6: Valeur limite pour SLS1 (p9531[0], p9331[0]).
7: Valeur limite pour SLS2 (p9531[1], p9331[1]).
8: Valeur limite pour SLS3 (p9531[2], p9331[2]).
9: Valeur limite pour SLS4 (p9531[3], p9331[3]).
10: Tol. immob. (p9530, p9330).
31: Tol. pos. (p9542, p9342).
33: Tps commutation vitesse (p9551, p9351).
35: Tempor. suppr. impulsions (p9556, p9356).
36: Tps contrôle suppr. impulsions (p9557, p9357).
37: Temps de transition de STOP C vers SOS (p9552, p9352).
38: Temps de transition de STOP D vers SOS (p9553, p9353).
40: Réaction d'arrêt avec SLS.
42: Vit. coupure suppr. impulsions (p9560, p9360).
43: Test mém. Réaction d'arrêt (STOP A).
44: Mesure de position + valeur limite SLS1 / Temps de cycle de surveillance Safety
45: Mesure de position + valeur limite SLS1 / Temps de cycle de surveillance Safety
46: Mesure de position + valeur limite SLS2 / Temps de cycle de surveillance Safety
47: Mesure de position + valeur limite SLS2 / Temps de cycle de surveillance Safety
48: Mesure de position + valeur limite SLS3 / Temps de cycle de surveillance Safety
49: Mesure de position + valeur limite SLS3 / Temps de cycle de surveillance Safety
50: Mesure de position + valeur limite SLS4 / Temps de cycle de surveillance Safety
51: Mesure de position + valeur limite SLS4 / Temps de cycle de surveillance Safety
52: Position d'immobilisation + Tolérance
53: Position d'immobilisation - Tolérance
54: Mes. pos. + Val. limite nx / Tps cycle surv. Safety + Tol.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

55: Mes. pos. + Val. limite nx / Tps cycle surv. Safety.
56: Mes. pos. - Val. limite nx / Tps cycle surv. Safety.
57: Mes. pos. - Val. limite nx / Tps cycle surv. Safety - Tol.
58: Requête immob. courante.
75: Limite vit. nx (p9546, p9346).
76: Réaction d'arrêt avec SLS1 (p9563[0], p9363[0]).
77: Réaction d'arrêt avec SLS2 (p9563[1], p9363[1]).
78: Réaction d'arrêt avec SLS3 (p9563[2], p9363[2]).
79: Réaction d'arrêt avec SLS4 (p9563[3], p9363[3]).
81: Tol. vit. pour RSF (p9548, p9348).
82: SES pour facteur de correction SLS
83: Temporis. test réception (p9558, p9358).
84: Tps transition STOP F (p9555, p9355).
85: Tps transition après défaillance bus (p9580, p9380).
86: Identifant système à 1 capteur.
87: Affectation capteur 2e canal (p9526, p9326).
89: Fréqu. limite capteur.
230: Constante de temps de filtre pour n < nx.
231: Tolérance d'hystérésis pour n < nx.
232: Valeur de vitesse lissée.
233: Mesure de vitesse lissée + valeur limite nx / temps de cycle de surveillance Safety + tolérance d'hystérésis.
234: Mesure de vitesse lissée + valeur limite nx / temps de cycle de surveillance Safety.
235: Mesure de vitesse lissée - valeur limite nx / temps de cycle de surveillance Safety.
236: Mesure vitesse lissée - valeur limite nx / temps de cycle de surveillance Safety - tolérance d'hystérésis.
237: SSS n < nx.
1000: Tempo contrôle écoulée. Les modifications de signaux sont trop nombreuses aux entrées de sécurité.
1001: Erreur init. temporisateur contrôle.
1005: Impulsions déjà supprimées lors de la sélection du test d'arrêt.
1011: Etat test réception différent entre canaux de surveillance.
1012: Défaut plausibilité val. réelle capteur.
1020: Panne communication cyclique entre canaux de surveillance.
1021: Panne communication cyclique entre canaux de surveillance et Sensor Module.
1022 : Erreur de signe de vie pour DQL Sensor Module CU
1032 : Erreur de signe de vie pour DQL Sensor Module MM
1033 : Erreur lors de la vérification de l'offset entre POS1 et POS2 pour DQL Sensor Module CU
1034: Erreur lors de la vérification de l'offset entre POS1 et POS2 pour DQL Sensor Module MM
5000 ... 5140: Val. signalisation PROFIsafe
5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Erreur logicielle interne (uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens).
5012: Défaut init. pilote PROFIsafe.
5013: Le résultat de l'initialisation diffère sur les deux controllers.
5022: Erreur à l'évaluation des paramètres F. Les valeurs des paramètres F transférés ne correspondent pas aux valeurs attendues dans le pilote PROFIsafe.
5025: Le résultat du paramétrage F diffère sur les deux controllers.
5026: Erreur CRC pour les paramètres F. La valeur CRC transférée des paramètres F ne correspond pas à la valeur calculée dans PST.
5065: A la réception du télégramme PROFIsafe, une erreur de communication a été détectée.
5066: A la réception du télégramme PROFIsafe, une erreur de surveillance temporelle a été détectée.
6000 ... 6166 : Valeurs de signalisation PROFIsafe (pilote PROFIsafe pour PROFIBUS DP V1/V2 et PROFINET).
Valeurs de signalisation 6000, 6072:
- Erreur logicielle interne (uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens).
Valeurs de signalisation 6064 ... 6071 :
- Erreur à l'évaluation des paramètres F. Les valeurs des paramètres F transférés ne correspondent pas aux valeurs attendues dans le pilote PROFIsafe.
6064: Adresse de destination et adresse PROFIsafe sont différentes (F_Dest_Add).
6065: Adresse de destination non valide (F_Dest_Add).
6066: Adresse source non valide (F_Source_Add).
6067: Valeur de temps watchdog non valide (F_WD_Time).
6068: Niveau SIL incorrect (F_SIL).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

6069: Longueur CRC F incorrecte (F_CRC_Length).
6070: Version de paramètres F incorrecte (F_Par_Version).
6071: Erreur CRC dans les paramètres F (CRC1). La valeur CRC transférée des paramètres F ne correspond pas à la valeur calculée dans le pilote PROFIsafe.
6165: A la réception du télégramme PROFIsafe, une erreur de communication a été détectée.
6166: A la réception du télégramme PROFIsafe, une erreur de surveillance temporelle a été détectée.
Voir aussi: p9555 (SI Motion Temps de transition de STOP F à STOP B (Control Unit)), r9725 (SI Motion Diagnostic STOP F)

Remède: De façon générale :
Il faut vérifier l'égalité des cycles de surveillance dans les deux canaux et les rendre égaux, le cas échéant.
Valeur de défaut = 0:
- Aucun défaut n'a été constaté dans ce canal de surveillance. Voir la signalisation de défaut de l'autre canal de surveillance (sur MM: F30711).
Valeur de défaut = 4:
- L'égalité des cycles de surveillance des deux canaux doit être vérifiée et, le cas échéant, rétablie.
Valeur de défaut = 1 ... 999:
- Si la valeur de défaut est listée sous "Cause" : vérifier les paramètres ayant fait l'objet d'une comparaison croisée et auxquels se rapporte la valeur de défaut.
- Copier les paramètres Safety.
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
- Correction de l'évaluation du capteur. Les valeurs réelles diffèrent en raison de défauts mécaniques (courroie, accostage d'une butée mécanique, usure et réglage trop serré de la fenêtre, défaut de capteur...).
Valeur de défaut = 1000:
- Contrôler le signal correspondant à l'entrée de sécurité (problèmes de contact).
Valeur de défaut = 1001:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
Valeur de défaut = 1005:
- Examiner les conditions pour le déblocage des impulsions.
Valeur de défaut = 1011:
- Pour le diagnostic, voir les paramètres (r9571).
Valeur de défaut = 1012:
- Mettre à niveau le logiciel du Sensor Module.
Valeur de défaut = 1020, 1021:
- Vérifier la liaison de communication.
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Echange de matériel.
Valeur de défaut = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.
Valeur de défaut = 5012:
- Vérifier le réglage de l'adresse PROFIsafe de la Control Unit (p9610) et du Motor Module (p9810). L'adresse PROFIsafe ne doit être ni 0 ni FFFF !
Valeur de défaut = 5013, 5025:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier le réglage de l'adresse PROFIsafe de la Control Unit (p9610) et du Motor Module (p9810).
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Valeur de défaut = 5022:
- Vérifier le réglage des valeurs des paramètres F sur l'esclave PROFIsafe (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).
Valeur de défaut = 5026:
- Vérifier et actualiser les valeurs des paramètres F et le CRC calculé du paramètre F (CRC1) sur l'esclave PROFIsafe.
Valeur de défaut = 5065:
- Vérifier la configuration et la communication sur l'esclave PROFIsafe (n° courant / CRC).
- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre F F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
Valeur de défaut = 5066:
- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre F F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.
Valeur de défaut = 6000, 6072:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.
Valeur de défaut = 6064:
- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre F F_Dest_Add sur l'esclave PROFIsafe.
- Vérifier le réglage de l'adresse PROFIsafe de la Control Unit (p9610) et du Motor Module (p9810).
Valeur de défaut = 6065:
- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre F F_Dest_Add sur l'esclave PROFIsafe. L'adresse de destination ne doit être ni 0 ni FFFF !
Valeur de défaut = 6066:
- Vérifier le réglage de la val. du param. F F_Source_Add sur l'esclave PROFIsafe. L'adresse source ne doit être ni 0 ni FFFF !
Valeur de défaut = 6067:
- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre F F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe. La valeur de temps watchdog ne doit pas être 0 !
Valeur de défaut = 6068:
- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre F F_SIL sur l'esclave PROFIsafe. Le niveau SIL doit correspondre à SIL2 !
Valeur de défaut = 6069:
- Vérifier le réglage de la val. du param. F F_CRC_Length sur l'esclave PROFIsafe. Le réglage de la longueur CRC2 est CRC 2 octets dans le mode V1 et CRC 3 octets dans le mode V2 !
Valeur de défaut = 6070:
- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre F F_Par_Version sur l'esclave PROFIsafe. La valeur de la version du paramètre F est 0 dans le mode V1 et 1 dans le mode V2 !
Valeur de défaut = 6071:
- Vérifier et actualiser éventuellement les valeurs des paramètres F et le CRC calculé des paramètres F (CRC1) sur l'esclave PROFIsafe.
Valeur de défaut = 6165:
- Vérifier la configuration et la communication sur l'esclave PROFIsafe.
- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre F F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
Valeur de défaut = 6166:
- Vérifier la configuration et la communication sur l'esclave PROFIsafe.
- Vérifier le réglage de la valeur du paramètre F F_WD_Time sur l'esclave PROFIsafe et, le cas échéant, l'augmenter.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine
Voir aussi: p9300 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (Motor Module)), p9500 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (CU))

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201714 <Indication de lieu>SI Motion CU: Vitesse limitée sûre dépassée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'entraînement s'est déplacé à une vitesse supérieure à la limite spécifiée (p9531). L'entraînement est mis à l'arrêt selon la réaction d'arrêt configurée (p9563).
Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
100: SLS1 dépassée
200: SLS2 dépassée
300: SLS3 dépassée
400: SLS4 dépassée
1000: Fréquence limite de capteur dépassée.

Remède: - Vérifier le programme de déplacement sur la commande.
- Vérifier les limites pour "Vitesse limitée sûre" (SLS) et les adapter si nécessaire (p9531).
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (vitesse limitée sûre) / VS : Safely reduced speed (vitesse réduite sûre)
Voir aussi: p9531 (SI Motion SLS Valeurs limite (Control Unit)), p9563 (SI Motion Réaction d'arrêt spécifique à SLS (Control Unit))

201745 <Indication de lieu>SI Motion CU: Vérifier le couple de freinage pendant l'essai de freinage

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: POWER ON (IMMEDIAT)

Cause: La normalisation du couple de freinage a été modifiée pour l'essai de freinage au moyen du paramètre p2003.
Il faut effectuer un nouvel essai de réception pour l'essai de freinage. Il permettra de constater si l'essai de freinage est encore effectué avec le couple de freinage correct.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- En cas d'utilisation du test de freinage, répéter le essai de réception pour un test de freinage sûr.
Voir aussi: p2003

201750 <Indication de lieu>SI Motion CU: défaut matériel capteur sûr

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le capteur utilisé pour la surveillance sûre de mouvement signale un défaut matériel.
Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
Mot d'état de capteur 1, mot d'état de capteur 2 qui ont déclenché la signalisation.

Remède: - Vérifier le raccordement du capteur.
- Remplacer le capteur.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201751 <Indication de lieu>SI Motion CU: Erreur lors des tests d'efficacité dans capteur sûr

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le capteur DQ utilisé pour la surveillance sûre de mouvement signale une erreur lors du test d'efficacité.
Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
1 - Le bit TFD dans le mot d'état de capteur 2 est mis à 1 dans le dernier bloc du test d'efficacité
2 - Le nombre réel de tests d'efficacité dans le dernier bloc du test d'efficacité est inférieur/supérieur à la valeur attendue
3 - La longueur des bits IG1/IG2 dans le mot d'état de capteur 2 est supérieur à la longueur attendue
4 - Les bits F1/F2 dans le mot d'état de capteur 2 dans le dernier bloc du test d'efficacité ne sont pas dynamisés
5 - Les tests d'efficacité ont été exécutés trop souvant
6 - LS1/LS2 n'a pas été figé pendant le test d'efficacité
7 - Les tests d'efficacité n'ont pas été exécutés / ont été exécutés trop rarement

Remède: - Vérifier le raccordement du capteur.
- Remplacer le capteur.
Cette signalisation peut être acquittée de la manière suivante :
- Surveillances de mouvement intégrées : via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Surveillances de mouvement avec SINUMERIK : via le tableau de commande machine.

201796 <Indication de lieu>SI Motion CU: attente communication

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'entraînement attend que la communication soit établie avec SINUMERIK ou TM54F pour exécuter les fonctions de surveillance sûre de mouvement.
Remarque :
Dans cet état, il y a suppression sûre des impulsions.

Remède: Si la signalisation ne disparaît pas au bout d'un certain temps, il faut procéder aux vérifications suivantes en fonction de la communication :
Communication avec SINUMERIK :
- Vérifier des autres signalisations présentes sur la communication PROFIBUS et corriger leur cause.
- Vérifier l'affectation correcte des axes sur la commande de niveau supérieur aux entraînements du variateur.
- Vérifier et, le cas échéant, activer le déblocage des fonctions de surveillance sûre de mouvement pour les axes correspondants sur la commande de niveau supérieur.
Communication avec TM54F :
- Vérifier des autres signalisations présentes sur la communication DRIVE-CLiQ avec TM54F et corriger leur cause.
- Vérifier le réglage de p10010. Tous les objets entraînement commandés par le TM54F doivent être listés.
Voir aussi: p9601 (SI Déblocage Fonctions intégrées (Control Unit)), p9801 (SI Déblocage Fonctions intégrées (Motor Module)), p10010 (SI Objets entraînement Affectation)

201798 <Indication de lieu>SI Motion CU : Test d'arrêt en cours

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le test d'arrêt est actif.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Aucun(e) nécessaire.
La signalisation est supprimée à la fin de l'arrêt de test.
Remarque :
SI : Safety Integrated

201799 <Indication de lieu>SI Motion CU: Mode essai de réception actif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le mode essai de réception est actif. Durant les tests de réception, les signalisations POWER ON des fonctions de surveillance sûre de mouvement peuvent être acquittées avec la touche RESET de l'automate de niveau supérieur.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
La signalisation est supprimée en quittant le mode de essai de réception.
Remarque :
SI : Safety Integrated

201800 <Indication de lieu>DRIVE-CLiQ: Configuration/matériel défectueux

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur s'est produite sur la connexion DRIVE-CLiQ.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
100 ... 107:
La communication via le connecteur DRIVE-CLiQ X100 ... X107 n'est pas passée en mode cyclique. La cause peut être un montage défectueux ou une configuration entraînant un timing de bus impossible.
10:
Perte de la connexion DRIVE-CLiQ Le débranchement du câble du DRIVE-CLiQ de la CU ou un court-circuit sur un moteur avec DRIVE-CLiQ peut être à l'origine du défaut. Cette erreur est acquittable uniquement en cas de communication cyclique.
11:
Erreurs répétées lors de l'identification de la liaison. Cette erreur est acquittable uniquement en cas de communication cyclique.
12:
Une liaison a été détectée, mais l'échange de l'identification de station ne fonctionne pas. La cause est vraisemblablement un composant défectueux. Cette erreur est acquittable uniquement en cas de communication cyclique.

Remède: Valeur de défaut = 100 ... 107 :
- S'assurer que les versions de firmware sont identiques dans les composants DRIVE-CLiQ.
- Eviter les topologies longues pour des temps de cycle courts du régulateur de courant.

Valeur de défaut = 10:
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ sur la CU.
- Supprimer un éventuel court-circuit sur un moteur avec DRIVE-CLiQ.
- Exécuter un POWER ON.

Valeur de défaut = 11:
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.

Valeur de défaut = 12:
- Remplacer le composant concerné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201802 <Indication de lieu>CU DRIVE-CLiQ: POWER ON dû aux périodes d'échantillonnage

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: POWER ON

Cause: Une modification des périodes d'échantillonnage de base p0110 de DRIVE-CLiQ est impossible en fonctionnement. Un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension) est requis.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Indice de p0110.

Remède: - Enregistrer (p0971 = 1).
- Exécuter un POWER ON.

201840 <Indication de lieu>SMI : Trouvé composant avec données modifiées

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: POWER ON

Cause: Un autre SMI (Sensor Module Integrated) a été détecté.
Causes possibles:
1. Un moteur a été remplacé par un moteur avec DRIVE-CLiQ (SMI) et un autre numéro de référence.
2. Un SMI (Sensor Module Integrated) de rechange a été installé pour lequel il n'existe pas de paramètres de codeur ou de moteur ou des paramètres incorrects.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
La valeur doit être interprétée en tant que nombre héxadécimal à huit chiffres AAAABBBB :
BBBB = réservé.
AAAA = numéro du composant concerné.

Remède: Pour 1.
- Rétablir le réglage d'usine.
- Exécuter la première mise en service.
Pour 2.
- Recharger les données SMI sauvegardées (p4690, p4691).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

201900 <Indication de lieu>PROFIBUS: Télégramme de configuration incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un maître PROFIBUS essaie d'établir une liaison au moyen d'un télégramme de configuration incorrect.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
50: Erreur de syntaxe.
51: Etablissement de connexions vers un nombre d'objets entraînement supérieur à celui configuré dans le variateur. Les objets variateur pour l'échange de données process et leur ordre sont définis via p0978.
52: Trop grand nombre de mots de données en entrée ou en sortie pour un objet entraînement. Un maximum de 16 mots est autorisé pour SERVO et VECTOR, un maximum de 5 mots est autorisé pour A_INFEED, TB30, TM31 et CU320.
53: Nombre d'octets impair en entrée ou en sortie.

Remède: Vérifier la configuration du bus du côté maître et du côté esclave.
Valeur d'alarme = 51:
Vérifier la liste des objets variateur avec échange de données process (p0978). p0978[x] = 0 permet d'exclure de l'échange de données process tous les objets entraînement spécifiés dans la liste suivante.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201901 <Indication de lieu>PROFIBUS: Télégramme de paramétrage incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un maître PROFIBUS essaie d'établir une liaison au moyen d'un télégramme de configuration incorrect.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1: Bits de paramétrage incorrects.
10: Longueur illicite d'un bloc de paramétrage optionnel.
11: Reconnaissance illicite d'un bloc de paramétrage optionnel.
20: Bloc de paramétrage en double pour l'isochronisme.
21: Bloc de paramétrage incorrect pour l'isochronisme.
22: Bits de paramétrage incorrects pour l'isochronisme.
23: Mode isochrone inadmissible pour PZD Interface 2.
30: Bloc de paramétrage en double pour l'échange direct.
31: Bloc de paramétrage incorrect pour l'échange direct.

Remède: Contrôler la configuration du bus:
- Adresses de bus
- Configuration des esclaves

201902 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Fonctionnement isochrone Paramétrage illicite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0: Temps de cycle du bus Tdp < 0,5 ms
1: Temps de cycle du bus Tdp > 32 ms
2: Le temps de cycle du bus de Tdp n'est pas un multiple entier du temps de cycle du régulateur de courant.
3: Date/heure d'acquisition de la mesure Ti > temps de cycle du bus Tdp, ou Ti = 0.
4: L'instant d'acquisition de la valeur réelle Ti n'est pas un multiple entier du temps de cycle du régulateur de courant.
5: Date/heure de validation de la consigne To >= temps de cycle du bus Tdp, ou To = 0.
6: L'instant de validation de la consigne To n'est pas un multiple entier du temps de cycle du régulateur de courant.
7: e temps de cycle de l'application maître Tmapc n'est pas un multiple entier du temps de cycle du régulateur de vitesse.
8: réserve de bus, temps de cycle du bus Tdp - temps d'échange de données Tdx inférieur à deux temps de cycle du régulateur de courant.
9: Temps de cycle du bus Tdp modifié par rapport au premier établissement de liaison.
10: Date/heure de validation de la consigne non To <= Temps d'échange de données Tdx + To_min.
11: Temps de cycle de l'application maître Tmapc > 14 ou Tmapc = 0.
12: Fenêtre de tolérance PLL Tpll_w > Tpll_w_max.
13: Le temps de cycle du bus de Tdp n'est pas un multiple de l'ensemble des cycles de base p0110[x].
14: Pour carte de communication avec To - 1 = Tdp - Ti l'instant de prise en compte de la consigne n'est pas To <= Temps d'échange de données Tdx + 2 * To_min.
15: Cette configuration n'est pas permise pour Tdp < 1 ms.
16: L'instant d'acquisition de la mesure Ti est inférieur à la valeur tolérée (carte COMM: Ti >= 2).
17: Le réglage (To + Ti = Tdp + 2) n'est pas permis pour une carte de communication.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Adapter le télégramme de paramétrage.
- Adapter le temps de cycle du régulateur de courant / vitesse.
Valeur d'alarme = 9:
- Exécuter un POWER ON.
Valeur d'alarme = 15:
- Vérifier le nombre de certains types d'objets entraînement dans la configuration.
Remarque :
IF1 : Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201903 <Indication de lieu>COMM INT: Données de configuration de réception non valides

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Les paramètres de configuration de réception n'ont pas été acceptés par le variateur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Valeur de retour du contrôle des paramètres de configuration de réception.
0: Configuration acceptée.
1: Etablissement de connexions vers un nombre d'objets entraînement supérieur à celui configuré dans le variateur. Les objets variateur pour l'échange de données process et leur ordre sont définis via p0978.
2: Trop grand nombre de mots de données en entrée ou en sortie pour un objet entraînement. Un maximum de 16 mots est autorisé pour SERVO et VECTOR, un maximum de 5 mots est autorisé pour A_INFEED, TB30, TM31 et CU320.
3: Nombre d'octets impair en entrée ou en sortie.
4: Paramètres de réglage pour la synchronisation non acceptés.
5: Entraînement pas encore en fonctionnement cyclique.
6: Système tampon non accepté.
7: Longueur du canal cyclique trop courte pour ce réglage.
8: Adresse du canal cyclique non initialisée.
9: Système à trois tampons non autorisé.
10: Erreur DRIVE-CLiQ.
11: Erreur de liaison de la CU.
12: CX32 n'est pas en mode de fonctionnement cyclique.

Remède: Contrôler les données de configuration de réception.
Valeur d'alarme = 1:
Vérifier la liste des objets variateur avec échange de données process (p0978). p0978[x] = 0 permet d'exclure de l'échange de données process tous les objets entraînement spécifiés dans la liste suivante.

201910 <Indication de lieu>PROFIBUS: Consigne Timeout

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La réception des consignes via l'interface PROFIBUS est interrompue suite à la coupure de la liaison avec le bus ou à la déconnexion ou à la mise à l'arrêt (STOP) du maître PROFIBUS.
Voir aussi: p2047 (PROFIBUS Délai de timeout additionnel)

Remède: Assurer la liaison avec le bus et mettre le maître PROFIBUS en mode RUN.
Voir aussi: p2047 (PROFIBUS Délai de timeout additionnel)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201911 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Mode isochrone Défaillance cycle

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le télégramme Global Control pour la synchronisation des cycles a fait défaut durant plusieurs cycles DP successifs en fonctionnement cyclique ou a violé durant plusieurs cycles successifs la grille temporelle spécifiée par le télégramme de paramétrage (voir temps de cycle du bus Tdp et Tpllw).

Remède: - Vérifier les câbles et connecteurs PROFIBUS.
- Vérifier si l'interruption de la communication a été de courte ou de longue durée.
- Contrôler la charge du bus ou du maître (p. ex. vérifier si le temps de cycle du bus Tdp n'est pas trop court).
Remarque :
IF1 : Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201912 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Mode isochrone Aucun signe de vie

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le nombre autorisé de défaillances du signe de vie du maître (mode isochrone) a été dépassé en fonctionnement cyclique.

Remède: - Contrôle du matériel de bus (résistance de terminaison, blindage, etc.).
- Corriger la connexion du signe de vie du maître (p2045).
- Contrôler la transmission correcte du signe de vie par le maître (ex.: générer la Trace avec Mot de cde 2.12...2.15 et le signal déclencheur Mot d'état 1.3)
- Contrôler le taux de défaillance autorisé des télégrammes (p0925).
- Contrôler la charge du bus ou du maître (p. ex. vérifier si le temps de cycle du bus Tdp n'est pas trop court).
Remarque :
IF1 : Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201913 <Indication de lieu>COMM INT: Délai de timeout pour signe de vie écoulé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le délai de timeout du compteur de signe de vie s'est écoulé.
La connexion de l'entraînement à la commande de niveau supérieur (SIMOTION, SINUMERIK) est interrompue pour les raisons suivantes :
- La commande a été réinitialisée.
- Le transfert de données vers la commande a été interrompu.

Remède: - Attendre le redémarrage de la commande.
- Rétablir le transfert de données vers la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201914 <Indication de lieu>COMM INT: Délai de timeout pour configuration écoulé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le délai de timeout pour la configuration s'est écoulé.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0: Le temps de transfert des paramètres de configuration de transmission est dépassé.
1: Le temps de transfert des paramètres de configuration de réception est dépassé.

Remède: - Acquitter les défauts présents.
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

201920 <Indication de lieu>PROFIBUS: Interruption Communication cyclique

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La communication cyclique avec le maître PROFIBUS est interrompue.

Remède: Etablir la liaison avec PROFIBUS et activer le maître PROFIBUS en fonctionnement cyclique.

201921 <Indication de lieu>PROFIBUS: Réception des consignes après objet technologique

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Les données de sortie du maître PROFIBUS (consignes) sont reçues au mauvais moment dans le cycle PROFIBUS.

Remède: - Vérifier la configuration du bus.
- Vérifier paramètre pour l'isochronisme (assurer To > Tdx).
Remarque :
To: Instant de validation de consigne
Tdx: Temps d'échange de données

201930 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Temps de cycle du régulateur de courant isochrone différent

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le temps de cycle des régulateurs de courant de tous les entraînements sur le mode isochrone doit être le même.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet entraînement avec un temps de cycle du régulateur de courant différent.

Remède: Régler les temps de cycle des régulateurs de courant sur la même valeur (p0115[0]).
Remarque :
IF1 : Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Voir aussi: p0115

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201931 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Temps de cycle du régulateur de vitesse isochrone différent

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le temps de cycle des régulateur de vitesse de tous les entraînements en mode isochrone doit être le même.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet entraînement avec un temps de cycle du régulateur de vitesse différent.

Remède: Régler les temps de cycle des régulateurs de vitesse sur la même valeur (p0115[1]).
Remarque :
IF1 : Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Voir aussi: p0115

201932 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Isochronisme manque pour DSC

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, TM41

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le mode isochrone d'horloge n'est pas disponible et DSC est activé.
Remarque :
DSC : Dynamic Servo Control

Remède: Régler le mode isochrone dans la configuration du bus.

201940 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Isochronisme non atteint

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le bus se trouve dans l'état d'échange de données (Data Exchange) et le mode isochrone a été activé par le télégramme de paramétrage. La synchronisation sur le temps de cycle spécifié par le maître n'a pas pu être encore exécutée.
- Le maître n'émet pas de télégramme Global Control isochrone bien que le mode isochrone ait été activé lors de la configuration du bus.
- Le maître utilise un cycle DP isochrone différent de celui qui a été transmis à l'esclave dans le télégramme de paramétrage.
- Impulsions débloquées sur au moins un objet entraînement (non commandé par PROFIBUS/PROFINET)

Remède: - Vérifier l'application maître et la configuration du bus.
- Vérifier la cohérence entre le cycle configuré pour l'esclave et le cycle réglé sur le maître.
- S'assurer que les impulsions sont bloquées sur les objets entraînement non commandés par PROFIBUS/PROFINET Ne débloquer les impulsions qu'après la synchronisation des entraînements sur PROFIBUS/PROFINET
Remarque :
IF1 : Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201941 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Absence de signal de cycle lors de la configuration du bus

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le bus se trouve dans l'état d'échange de données (Data Exchange) et le mode isochrone a été activé par le télégramme de paramétrage. Le télégramme Global Control d'isochronisme n'a pas été reçu.

Remède: Vérifier l'application maître et la configuration du bus.
Remarque :
IF1 : Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201943 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Défaut du signal de cycle lors de la configuration du bus

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le bus se trouve dans l'état d'échange de données (Data Exchange) et le mode isochrone a été activé par le télégramme de paramétrage. Le télégramme Global Control d'isochronisme est reçu de manière irrégulière.
- Le maître émet un télégramme Global Control irrégulier.
- Le maître utilise un cycle DP isochrone différent de celui qui a été transmis à l'esclave dans le télégramme de paramétrage.

Remède: - Vérifier l'application maître et la configuration du bus.
- Vérifier la cohérence entre le cycle configuré pour l'esclave et le cycle réglé sur le maître.
Remarque :
IF1 : Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201944 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Synchronisme du signe de vie non atteint

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le bus se trouve dans l'état d'échange de données (Data Exchange) et le mode isochrone a été activé par le télégramme de paramétrage. La synchronisation sur le signe de vie du maître (STW2.12 ... STW2.15) n'a pas pu être encore exécutée car le signe de vie est modifié de manière différente par rapport à la grille temporelle projetée Tmapc.

Remède: - S'assurer que le maître a correctement incrémenté le signe de vie dans le temps de cycle de l'application maître Tmapc.
- Corriger la connexion du signe de vie du maître (p2045).
Remarque :
IF1 : Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201945 <Indication de lieu>PROFIBUS: liaison au Publisher perturbée

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La liaison avec au moins un Publisher en transmission inter-esclave PROFIBUS est perturbée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1: Publisher avec adresse dans r2077[0], liaison perturbée.
...
Bit 15 = 1: Publisher avec adresse dans r2077[15], liaison perturbée.

Remède: - Contrôler les lignes PROFIBUS.
- Effectuer la première mise en service du Publisher avec la liaison perturbée.
Voir aussi: r2077 (PROFIBUS Diagnostic Transmission inter-esclaves Adresses)

201946 <Indication de lieu>PROFIBUS: liaison au Publisher interrompue

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Sur cet objet entraînement, la liaison avec au moins un Publisher en transmission inter-esclave PROFIBUS a été interrompue en fonctionnement cyclique.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1: Publisher avec adresse dans r2077[0], liaison interrompue.
...
Bit 15 = 1: Publisher avec adresse dans r2077[15], liaison interrompue.

Remède: - Contrôler les lignes PROFIBUS.
- Vérifier l'état du Publisher avec la liaison interrompue.
Voir aussi: r2077 (PROFIBUS Diagnostic Transmission inter-esclaves Adresses)

201950 <Indication de lieu>IF1: PB/PN Mode isochrone Synchronisation échouée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La synchronisation du cycle interne sur le télégramme Global Control a échoué. Le cycle interne présente un offset inattendu.

Remède: Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remarque :
IF1 : Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201951 <Indication de lieu>CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation Temps de cycle d'application absent

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2 (AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: L'exploitation de composants DRIVE-CLiQ avec un temps de cycle d'application différent sur un seul port DRIVE-CLiQ exige une synchronisation avec la CU.
Cette synchronisation a échoué.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du composant DRIVE-CLiQ.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

201952 <Indication de lieu>CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation de composants non supportée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2 (AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La configuration de système présente exige la prise en charge de la synchronisation entre le temps de cycle de base, le temps de cycle DRIVE-CLiQ et le temps de cycle d'application par les composants DRIVE-CLiQ connectés.
Tous les composants DRIVE-CLiQ ne sont toutefois pas dotés de cette fonctionnalité.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du premier composant DRIVE-CLiQ défaillant.

Remède: Mettre à jour le firmware du composant indiqué par la valeur du défaut.
Remarque :
Le cas échéant, mettre également à jour d'autres composants dans la ligne DRIVE-CLiQ.

201953 <Indication de lieu>CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation non terminée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Après la mise en marche du système d'entraînement, la synchronisation entre le temps de cycle de base, le temps de cycle DRIVE-CLiQ et le temps de cycle de l'application a été commencée mais n'a pu être terminée dans le laps de temps autorisé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
Lorsque l'erreur survient après la modification des périodes d'échantillonnage de l'entraînement, le rapport entre les périodes d'échantillonnage (p0115, p4099) et les cycles de l'entraînement (p0115) doit être réglé sur une valeur entière en présence d'un module TM31.

201954 <Indication de lieu>CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation non réussie

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Après la mise en marche du système d'entraînement, la synchronisation entre le temps de cycle de base, le temps de cycle DRIVE-CLiQ et le temps de cycle de l'application a été commencée, mais n'a pu être terminée avec succès.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: 1. Garantir la fonction sans défaut du DRIVE-CLiQ.
2. Déclencher une nouvelle synchronisation, par ex. par les actions suivantes:
- Retirer le maître PROFIBUS et le réinsérer.
- Redémarrer le maître PROFIBUS.
- Mettre la CU hors tension, puis de nouveau sous tension.
- Actionner la touche Reset de la CU.
- Réinitialiser les paramètres par un chargement des paramètres enregistrés (p0009 = 30, p0976 = 2).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

201955 <Indication de lieu>CU DRIVE-CLiQ: Synchronisation DO non terminée

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Après la mise en marche du système d'entraînement, la synchronisation entre le temps de cycle de base, le temps de cycle DRIVE-CLiQ et le temps de cycle de l'application a été commencée mais n'a pu être terminée dans le laps de temps autorisé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède: Exécuter un POWER ON de tous les composants du DO (mise hors/sous tension).

202000 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Démarrage impossible

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le générateur de fonction est déjà démarré.
Remède: Arrêter le générateur de fonction et le redémarrer éventuellement.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi: p4800 (Générateur de fonction Commande)

202005 <Indication de lieu>Générateur de fonction: L'entraînement n'existe pas

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: L'objet entraînement pour application du signal n'existe pas.
Voir aussi: p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)
Remède: Utiliser l'objet entraînement existant avec le numéro correspondant.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi: p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)

202006 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Aucun entraînement spécifié pour application du signal

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Aucun entraînement n'a été indiqué dans p4815 pour application du signal.
Voir aussi: p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)
Remède: Il faut indiquer dans p4815 au moins un entraînement auquel sera appliqué le signal du GF.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi: p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

202007 <Indication de lieu>Générateur de fonction : Entraînement non SERVO / VECTOR

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: L'objet entraînement pour application du signal n'est pas de type SERVO / VECTOR.
Voir aussi: p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)
Remède: Utiliser un objet entraînement SERVO / VECTOR avec le numéro correspondant.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202008 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Entraînement indiqué plusieurs fois

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: L'objet entraînement indiqué pour l'application du signal a déjà été indiqué.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
numéro de l'objet entraînement indiqué plusieurs fois.
Remède: Indiquer un autre objet entraînement.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202009 <Indication de lieu>Générateur de fonction : Mode de fonctionnement non autorisé

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le mode de fonctionnement défini (p1300) de l'objet entraînement n'est pas autorisé pour l'utilisation du générateur de fonction.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet entraînement concerné.
Remède: Modifier le mode de fonctionnement pour cet objet entraînement à p1300 = 20 (régulation de vitesse sans capteur) ou p1300 = 21 (régulation de vitesse avec capteur).
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202010 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Consigne de vitesse de l'entraînement différente de 0

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La consigne de vitesse d'un entraînement indiqué pour application du signal est supérieure à la valeur définie dans p1226 pour la détection de l'arrêt.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet entraînement concerné.

Remède: Mettre à 0 les consignes de vitesse de tous les entraînements indiqués pour application du signal.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202011 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Mesure de vitesse de l'entraînement différente de 0

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La mesure de vitesse d'un entraînement indiqué pour application du signal est supérieure à la valeur définie dans p1226 pour la détection de l'arrêt.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet entraînement concerné.

Remède: Avant le démarrage du générateur de fonction, régler les entraînements correspondants sur une vitesse nulle.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202015 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Absence de déblocages entraînement

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Il manque la maîtrise de commande et/ou des déblocages sur un entraînement indiqué pour application du signal.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet entraînement concerné.
Voir aussi: p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)

Remède: Prendre la maîtrise de commande sur l'objet entraînement spécifié et définir tous les déblocages.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

202016 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Magnétisation en cours

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La magnétisation n'est pas encore terminée sur l'objet entraînement à appliquer.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet entraînement concerné.
Voir aussi: p4815 (Générateur de fonction Numéro de variateur)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Attendre la fin de la magnétisation du moteur (r0056.4).
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi: r0056 (Mot d'état Régulation)

202020 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Paramètre non modifiable

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lorsqu'un générateur de fonction est activé (p4800 = 1), il n'est pas possible de modifier son paramétrage.
Voir aussi: p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829

Remède: - Arrêter le générateur de fonction avant le paramétrage (p4800 = 0).
- Démarrer éventuellement le générateur de fonction (p4800 = 1).
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi: p4800 (Générateur de fonction Commande)

202025 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Durée de période trop courte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La valeur de la durée de période est trop courte.
Voir aussi: p4821 (Générateur de fonction Durée de période)

Remède: Vérifier et adapter la valeur pour la durée de période.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi: p4821 (Générateur de fonction Durée de période)

202026 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Largeur d'impulsion trop grande

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La largeur d'impulsion réglée est trop grande.
La largeur d'impulsion doit être inférieure à la durée de période.
Voir aussi: p4822 (Générateur de fonction Largeur de découpage)

Remède: Réduire la largeur d'impulsion.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi: p4821 (Générateur de fonction Durée de période), p4822 (Générateur de fonction Largeur de découpage)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

202030 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Adresse physique égale à 0

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'adresse physique indiquée à la valeur 0.
Voir aussi: p4812 (Générateur de fonction Adresse physique)

Remède: Donner à l'adresse physique une valeur différente de 0.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi: p4812 (Générateur de fonction Adresse physique)

202040 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Valeur d'offset illicite

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La valeur d'offset est supérieure à la valeur de la limite supérieure ou inférieure à celle de la limite inférieure.
Voir aussi: p4826 (Générateur de fonction Offset)

Remède: Adapter la valeur d'offset en conséquence.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi: p4826 (Générateur de fonction Offset), p4828 (Générateur de fonction Limite inférieure), p4829 (Générateur de fonction Limite supérieure)

202041 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Valeur de largeur de bande illicite

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La largeur de bande rapportée à la tranche de temps du générateur de fonction est réglée sur une valeur trop petite ou trop grande.
La largeur de bande est liée à la période des tranches de temps par les relations suivantes:
Largeur_de_bande_max = 1 / (2 * période de tranche de temps)
Largeur_de_bande_min = Largeur_de_bande_max / 100000
Exemple :
Hypothèses: p4830 = 125 µs
--> Largeur_de_bande_max = 1 / (2 * 125 µs) = 4000 Hz
--> Largeur_de_bande_min = 4000 Hz / 100000 = 0,04 Hz
Remarque :
p4823: Générateur de fonction Largeur de bande
p4830: Générateur de fonction Période de tranche de temps
Voir aussi: p4823 (Générateur de fonction Largeur de bande), p4830 (Générateur de fonction Période de tranche de temps)

Remède: Vérifier la valeur de la largeur de bande et l'adapter en conséquence.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

202047 <Indication de lieu>Générateur de fonction: Période de tranche de temps non valide

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La période de tranche de temps sélectionnée ne correspond à aucune tranche de temps existante.
Voir aussi: p4830 (Générateur de fonction Période de tranche de temps)
Remède: Saisir la période d'une tranche de temps existante. Les tranches de temps peuvent être lues via p7901.
Remarque :
Annuler l'alarme comme suit :
- Supprimer les causes de cette alarme.
- Relancer le générateur de fonction.
Voir aussi: r7901 (Tranches de temps Temps de cycle)

202050 <Indication de lieu>Trace: Démarrage impossible

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La fonction Trace est déjà démarrée.
Voir aussi: p4700 (Trace Commande)
Remède: Arrêter la fonction Trace et la redémarrer éventuellement.

202055 <Indication de lieu>Trace: Durée d'enregistrement trop courte

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La valeur de la durée d'enregistrement est trop petite.
Le minimum est le double de la valeur du temps de cycle d'enregistrement.
Voir aussi: p4721 (Trace Durée d'enregistrement)
Remède: Vérifier la valeur de la durée d'enregistrement et l'adapter en conséquence.

202056 <Indication de lieu>Trace: Temps de cycle d'enregistrement trop court

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le temps de cycle d'enregistrement sélectionné est inférieur au temps de cycle de base 0 réglé (p0110[0]).
Voir aussi: p4720 (Trace Temps de cycle d'enregistrement)
Remède: Augmenter la valeur du temps de cycle d'enregistrement.

202057 <Indication de lieu>Trace: Période de tranche de temps non valide

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La période de tranche de temps sélectionnée ne correspond à aucune tranche de temps existante.
Voir aussi: p4723 (Trace Période de tranche de temps)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Saisir la période d'une tranche de temps existante. Les tranches de temps peuvent être lues via p7901.
Voir aussi: r7901 (Tranches de temps Temps de cycle)

202058 <Indication de lieu>Trace: Période de tranche de temps non valide pour trace illimitée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La période de tranche de temps sélectionnée ne peut pas être utilisée pour la trace illimitée.
Voir aussi: p4723 (Trace Période de tranche de temps)

Remède: Entrer la période d'une tranche de temps existante avec un temps de cycle >= 2 ms jusqu'à 4 canaux d'enregistrement par trace ou >= 4 ms à partir de 5 canaux d'enregistrement par trace.
Les tranches de temps peuvent être lues via p7901.
Voir aussi: r7901 (Tranches de temps Temps de cycle)

202059 <Indication de lieu>Trace: période de tranche de temps non valide pour 2 x 8 canaux d'enregistr.

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La période de tranche de temps sélectionnée n'est pas utilisable pour le réglage p4702 = 1 (2 x 8 canaux d'enregistrement).
Voir aussi: p4723 (Trace Période de tranche de temps)

Remède: Entrer la période d'une tranche de temps existante avec un temps de cycle >= 4 ms ou réduire le nombre de canaux d'enregistrement à 4 par trace.
Les tranches de temps peuvent être lues via p7901.
Voir aussi: r7901 (Tranches de temps Temps de cycle)

202060 <Indication de lieu>Trace: Absence de signal à enregistrer

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: - Aucun signal à enregistrer n'a été spécifié.
- Les signaux spécifiés sont non valides.
Voir aussi: p4730, p4731, p4732, p4733

Remède: - Pas de signal à enregistrer.
- Contrôler si le signal concerné peut être enregistré par la fonction Trace.

202061 <Indication de lieu>Trace: Signal non val

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: - Le signal spécifié n'existe pas.
- Le signal déclaré ne peut pas être enregistré avec la fonction Trace.
Voir aussi: p4730, p4731, p4732, p4733

Remède: - Pas de signal à enregistrer.
- Contrôler si le signal concerné peut être enregistré par la fonction Trace.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

202062 <Indication de lieu>Trace: Signal déclencheur non valide

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: - Aucun signal de déclenchement n'a été spécifié.
- Le signal spécifié n'existe pas.
- Le signal spécifié n'est pas un signal à virgule fixe.
- le signal déclaré ne peut pas être utilisé pour la fonction Trace comme signal déclencheur.
Voir aussi: p4711 (Trace Signal déclencheur)
Remède: Indiquer un signal déclencheur valide.

202063 <Indication de lieu>Trace: Type don non val

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le type de données déclaré pour la sélection de signal sur l'adresse physique est non valide.
Voir aussi: p4711, p4730, p4731, p4732, p4733
Remède: Utiliser un type de données valide.

202070 <Indication de lieu>Trace: Paramètre non modifiable

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Lorsqu'une fonction Trace est activée, il n'est pas possible de modifier son paramétrage.
Voir aussi: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795
Remède: - Arrêter la fonction Trace avant le paramétrage.
- Eventuellement démarrer Trace.

202075 <Indication de lieu>Trace: Temps de déclenchement anticipé trop grand

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le temps de déclenchement anticipé doit être inférieur à la valeur de la durée d'enregistrement.
Voir aussi: p4721 (Trace Durée d'enregistrement), p4722 (Trace Retard de déclenchement)
Remède: Vérifier la valeur du temps de déclenchement anticipé et l'adapter en conséquence.

202080 <Indication de lieu>Trace: trace supprimée suite à un changement d'unité

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La trace a été supprimée à la suite d'un changement d'unité ou de paramètre de référence.
Remède:

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

202099 <Indication de lieu>Trace: L'espace mémoire de la Control Unit est insuffisant

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: L'espace mémoire encore disponible sur la CU est insuffisant pour la fonction Trace.
Remède: Réduire les besoins en espace mémoire, par ex. comme suit:
- Raccourcir la durée d'enregistrement.
- Augmenter le temps de cycle d'enregistrement.
- Diminuer le nombre de signaux à enregistrer.
Voir aussi: r4708 (Trace Place mémoire requise), r4799 (Trace Place mémoire libre)

202100 <Indication de lieu>CU: Temps mort de calcul du régulateur de courant trop court

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La valeur dans p0118 entraîne un temps mort pour le temps de cycle car elle précède la disponibilité de la consigne. Cela peut être dû par exemple au fait que les caractéristiques du système ne sont plus adaptées au paramétrage après un remplacement de composant.
Valeur d'alarme (r2134, virgule flottante):
Valeur minimale de p0118 à laquelle plus aucun temps mort ne se produit.
Remède: - Mettre p0118 sur une valeur supérieure ou égale à la valeur d'alarme.
- Mettre p0117 sur réglage automatique.
- Vérifier les versions de firmware des composants concernés.
Voir aussi: p0117 (Régulateur de courant Temps mort calcul Mode), p0118 (Régulateur de courant Temps mort calcul)

202150 <Indication de lieu>OA : L'application n'a pas pu être chargée

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le système n'a pas pu charger une application OA.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
Remarque :
OA : Open Architecture
Voir aussi: r4950, r4955, p4956, r4957

202151 <Indication de lieu>OA : Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite à l'intérieur d'une application OA.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer la CU.
Remarque :
OA : Open Architecture
Voir aussi: r4950, r4955, p4956, r4957

202152 <Indication de lieu>OA : Mémoire insuffisante

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Trop de fonctions sont configurées sur cette Control Unit (par exemple, trop d'entraînements, de modules de fonction, de jeux de paramètres, d'applications OA, de blocs, etc.).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Modifier la configuration de cette Control Unit (par exemple, moins d'entraînements, de modules de fonction, de jeux de paramètres, d'applications OA, de blocs, etc.).
- Utiliser d'autres CU.
Remarque :
OA : Open Architecture

203500 <Indication de lieu>TM: Initialisation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Lors de l'initialisation du Terminal Module, des bornes de la CU ou de la Terminal Board 30, une erreur logicielle interne s'est produite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Le chiffre des milliers = 1 ... 3:
Les chiffres des unités, des dizaines et des centaines forment le numéro de composant (p0151) du module concerné.

Remède: - Couper puis rétablir l'alimentation de la Control Unit.
- Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.
- Remplacer éventuellement le Terminal Module.
Le Terminal Module a dû être connecté directement à un connecteur femelle DRIVE-CLiQ de la CU.
Si cette erreur persiste, remplacer le Terminal Module.

203501 <Indication de lieu>TM: Pér. échantill Modif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Les périodes d'échantillonnage des entrées/sorties ont été modifiées.
La modification ne prend effet qu'après le prochain démarrage.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

203505 <Indication de lieu>TM: Entrée analogique Rupture de fil

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le courant sur l'entrée analogique du Terminal Module est passé sous le seuil paramétré dans p4061 [x].
Ce défaut ne peut apparaître que si p4056[x] = 3 (4 ... 20 mA avec surveillance).
Indice x = 0: Entrée analogique 0 (X522.1 à .3)
Indice x = 1: Entrée analogique 1 (X522.4 à .5)
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Les chiffres des unités, des dizaines et des centaines forment le numéro de composant (p0151) du module concerné.
Le chiffre des milliers indique l'entrée analogique concernée: 0: entrée analogique 0 (AI 0), 1: entrée analogique 1 (AI 1)

Remède: Vérifier si la liaison avec la source de signal a été interrompue.
Vérifier le courant normalisé, le signal appliqué est éventuellement trop petit.
Tenir compte du fait que l'entrée présente une résistance de charge de 250 ohms.
Le courant d'entrée mesuré par le Terminal Module peut être lu dans r4052 [x].

203506 <Indication de lieu>Alimentation 24 V manque

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_I, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'alimentation 24 V pour les sorties TOR (X124) manque.

Remède: Contrôler les bornes d'alimentation (X124, L1+, M).

203550 <Indication de lieu>TM: Filtre de consigne de vitesse Fréquence propre > fréquence de Shannon

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La fréquence propre du filtre de consigne de vitesse (p1417) est supérieure la fréquence de Shannon.
La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante: 0,5 / p0115[0]
Voir aussi: p1417 (Filtre de consigne de vitesse 1 Fréquence propre dénominateur)

Remède: Réduire la fréquence propre du filtre de consigne de vitesse (passe-bas PT2) (p1417).

203590 <Indication de lieu>TM: Module non prêt

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le Terminal Module en question n'envoie aucun signal "en attente" et aucun paramètre cyclique valide.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet d'entraînement du Terminal Module concerné.

Remède: - Vérifier l'alimentation 24 V.
- Vérifier le câblage DRIVE-CLiQ.
- Vérifier si la période d'échantillonnage de l'objet d'entraînement concerné est différente de zéro (p4099[0]).

205000 <Indication de lieu>Partie puissance: Surchauffe radiateur

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le seuil d'alarme pour la surchauffe du radiateur de l'onduleur a été atteint. La réaction est réglée dans p0290.
Si la température du tiroir radiateur augmente encore de 5 K, le défaut F30004 est généré.

Remède: Vérifier les éléments suivants:
- La température ambiante se situe-t-elle dans les valeurs limites définies ?
- Les conditions de charge et le cycle de charge sont-ils définis en conséquence ?
- Le système de refroidissement s'est-il arrêté ?

205001 <Indication de lieu>Partie puissance: Surchauffe semiconducteur

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le seuil d'alarme pour la surchauffe des semiconducteurs de puissance de l'onduleur a été atteint. La réaction est réglée dans p0290.
Si la température du semi-conducteur augmente encore de 15 K, le défaut F30025 est généré.

Remède: Vérifier les éléments suivants:
- La température ambiante se situe-t-elle dans les valeurs limites définies ?
- Les conditions de charge et le cycle de charge sont-ils définis en conséquence ?
- Le système de refroidissement s'est-il arrêté ?
- Fréquence de découpage trop élevée ?
Voir aussi: r0037, p0290 (Partie puissance Réaction de surcharge)

205002 <Indication de lieu>Partie puissance: Surchauffe air d'arrivée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le seuil d'alarme pour la température de l'air d'arrivée a été atteint. Dans le cas des parties puissance à refroidissement par air, le seuil se situe à 42 °C (hystérésis 2 K). La réaction est réglée dans p0290.
Si la température de l'air d'arrivée augmente encore de 13 K, le défaut F30035 est généré.

Remède: Vérifier les éléments suivants:
- La température ambiante se situe-t-elle dans les valeurs limites définies ?
- Le ventilateur est-il tombé en panne ? Vérifier le sens de rotation.

205003 <Indication de lieu>Partie puissance: Surchauffe tiroir de l'électronique

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le seuil d'alarme pour la surchauffe du tiroir de l'électronique a été atteint. La réaction est réglée dans p0290.
Si la température du tiroir de l'électronique augmente encore de 5 K, le défaut F30036 est généré.

Remède: Vérifier les éléments suivants:
- La température ambiante se situe-t-elle dans les valeurs limites définies ?
- Le ventilateur est-il tombé en panne ? Vérifier le sens de rotation.

205004 <Indication de lieu>Partie puissance: Surchauffe redresseur

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le seuil d'alarme pour la surchauffe du redresseur a été atteint. La réaction est réglée dans p0290.
Si la température du redresseur augmente de 5 K, le défaut F30037 est généré.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Vérifier les éléments suivants:
- La température ambiante se situe-t-elle dans les valeurs limites définies ?
- Les conditions de charge et le cycle de charge sont-ils définis en conséquence ?
- Le ventilateur est-il tombé en panne ? Vérifier le sens de rotation.
- Phase du réseau en panne ?
- Une branche du redresseur d'entrée présente-t-elle un défaut ?

205005 <Indication de lieu>Réfrigérant: Débit agent de refroidissement trop faible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Réfrigérant: Alarme - débit inférieur au seuil d'alarme

Remède:

205006 <Indication de lieu>Partie puissance : Surchauffe Modèle thermique

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF, SERVO

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La différence de température entre les semiconducteurs et le radiateur a dépassé la valeur limite admissible (uniquement pour des parties puissance Blocksize). En fonction de p0290, la réaction de surcharge correspondante se produit.
Voir aussi: r0037

Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement lorsque la température redevient inférieure à la valeur limite.
Remarque :
Si l'alarme ne disparaît pas automatiquement et si la température continue à monter, ceci peut entraîner le défaut F30024.
Voir aussi: p0290 (Partie puissance Réaction de surcharge)

205006 <Indication de lieu>Partie puissance : Surchauffe Modèle thermique

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La différence de température entre les semiconducteurs et le radiateur a dépassé la valeur limite admissible (uniquement pour des parties puissance Blocksize). En fonction de p0290, la réaction de surcharge correspondante se produit.
Voir aussi: r0037

Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement lorsque la température redevient inférieure à la valeur limite.
Remarque :
Si l'alarme ne disparaît pas automatiquement et si la température continue à monter, ceci peut entraîner le défaut F30024.
- Si le frein CC est activé : réduire le courant de freinage (voir p1232).
Voir aussi: p0290 (Partie puissance Réaction de surcharge)

205007 <Indication de lieu>Partie puissance : Surchauffe Modèle thermique (PP châssis)

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La différence de température entre les semiconducteurs et le radiateur a dépassé la valeur limite admissible (r0293) (uniquement pour des parties puissance en version châssis). En fonction de p0290, la réaction de surcharge correspondante se produit.
Voir aussi: r0037, r0293 (Partie puissance Seuil d'alarme Température du modèle)

Remède: Aucun(e) nécessaire. L'alarme disparaît automatiquement lorsque la température redevient inférieure à la valeur limite.
Voir aussi: p0290 (Partie puissance Réaction de surcharge)

205050 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: Déblocage des impulsions malgré blocage des impulsions

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une partie puissance annonce le déblocage des impulsions alors que les impulsions ne sont pas débloquées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet entraînement concerné.

Remède: La partie puissance est défectueuse et elle doit être remplacée.

205051 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: Partie puissance Absence de déblocage des impulsions

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Sur une ou plusieurs parties puissance, les impulsions n'ont pu être débloquées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de l'objet entraînement concerné.

Remède: - Acquitter les défauts de la partie puissance encore présents.
- Bloquer les impulsions de la partie puissance concernée (p7001).

205052 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: dissymétrie exagérée du courant

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'écart des différents courants des parties puissance dépasse le seuil d'alarme indiqué dans p7010.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1: Phase U.
2: Phase V.
3: Phase W.

Remède: - Bloquer les impulsions de la partie puissance défectueuse (p7001).
- Vérifier les câbles de raccordement. Les mauvais contacts peuvent causer des pics de courant.
- Les inductances moteur sont dissymétriques ou défectueuses et elles doivent être remplacées.
- Les convertisseurs de courant doivent être calibrés ou remplacés.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

205053 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: Dissymétrie exagérée de la tension du circuit intermédiaire

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: L'écart des valeurs de la mesure de la tension du circuit intermédiaire dépasse le seuil d'alarme indiqué dans p7011.
Remède: - Bloquer les impulsions de la partie puissance défectueuse (p7001).
- Vérifier les câbles de raccordement.
- La mesure de la tension du circuit intermédiaire est incorrecte. Le dispositif doit être calibré ou la mesure renouvelée.

205054 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: Partie puissance désactivée

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: L'objet entraînement concerné contient moins de composants de partie puissance actifs couplés en parallèle que la topologie préscrite. Un fonctionnement continu n'est possible qu'avec une puissance réduite.
Remède: Activer à nouveau les composants de la partie puissance désactivés.
Voir aussi: p0125 (Activer/désactiver Composant de partie puissance), p0895 (Activer/désactiver Composant de partie puissance), p0897 (Axe en stationnement Sélection)

205055 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: Parties puissance avec des numéros de code différents

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2 (AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Les numéros de code des parties puissance ne sont pas concordants.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
paramètre dans lequel le premier numéro de code différent a été détecté.
Remède: Pour les couplages en parallèle, seules les parties puissance avec des caractéristiques identiques peuvent être utilisées.

205056 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: Partie puissance Versions EPROM différentes

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2 (AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Les versions EEPROM des parties puissance ne sont pas concordantes.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
paramètre dans lequel le premier numéro de version divergent a été détecté.
Remède: Pour les couplages en parallèle, seules les parties puissance avec des versions EEPROM identiques peuvent être utilisées.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

205057 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: Partie puissance Versions de firmware différentes

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2 (AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Les versions firmware des parties puissance couplées en parallèle ne sont pas concordantes.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
paramètre dans lequel le premier numéro de version divergent a été détecté.
Remède: Pour les couplages en parallèle, seules les parties puissance avec versions de firmware identiques peuvent être utilisées.

205058 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: VSM Versions EEPROM différentes

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Les versions EEPROM des Voltage Sensing Modules (VSM) ne sont pas concordantes.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
paramètre dans lequel le premier numéro de version divergent a été détecté.
Remède: Pour les couplages en parallèle, seuls les Voltage Sensing Modules (VSM) avec versions EEPROM identiques peuvent être utilisés.

205059 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: VSM Versions de firmware différentes

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Les versions de firmware des Voltage Sensing Modules (VSM) ne sont pas concordantes.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
paramètre dans lequel le premier numéro de version divergent a été détecté.
Remède: Pour les couplages en parallèle, seuls les Voltage Sensing Modules (VSM) avec versions de firmware identiques peuvent être utilisés.

205060 <Indication de lieu>Couplage en parallèle: Partie puissance Version de firmware non compatible

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Pour les couplages en parallèle des parties puissance, la version de firmware V02.30.01.00 ou supérieure est requise.
Remède: Effectuer une mise à jour du firmware de la partie puissance (version V02.30.01.00 ou supérieure).

205061 <Indication de lieu>Alimentation Nombre VSM

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le nombre de Voltage Sensing Modules (VSM) actifs pour l'alimentation de l'objet entraînement avec les parties puissance en châssis n'est pas correct.
Pour A_Infeed, un VSM actif doit être affecté à chaque partie puissance active (même en cas de couplage en parallèle).
Pour S_Infeed, au moins un VSM actif doit être affecté à l'objet entraînement actif.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Nombre de VSM actuellement affectés à l'objet entraînement.

Remède: Adapter le nombre de Voltage Sensing Modules (VSM) actifs.

206000 <Indication de lieu>Alimentation: Précharge Délai de timeout écoulé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (ARRET1)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Après la mise sous tension du contacteur réseau, la partie puissance ne signale pas l'état READY à l'intérieur du délai de timeout (p0857).
La fin de la précharge du circuit intermédiaire n'a pas été terminée pour une des raisons suivantes :
1) Absence de tension réseau.
2) Le contacteur/disjoncteur réseau n'est pas fermé.
3) La tension réseau est trop faible.
4) Réglage incorrect de la tension réseau (p0210).
5) Les résistances de précharge sont surchauffées car un trop grand nombre de précharges par unité de temps a été effectué.
6) Les résistances de précharge sont surchauffées, car la capacité du circuit intermédiaire est trop élevée.
7) Les résistances de précharge sont surchauffées car de la puissance a été prélevée du circuit intermédiaire alors que le Prêt à fonctionner (r0863.0) de l'alimentation est absent.
8) Les résistances de précharge sont surchauffées car le contacteur réseau était fermé durant la décharge rapide du circuit intermédiaire à travers le Braking Module.
9) Présence d'un défaut à la terre ou d'un court-circuit dans le circuit intermédiaire.
10) Circuit de précharge éventuellement défectueux (uniquement appareils en version châssis).
Voir aussi: p0210, p0857

Remède: De façon générale :
- Contrôler la tension réseau aux bornes de raccordement de l'alimentation.
- Vérifier le réglage de la tension réseau (p0210).
- Contrôler le délai de timeout et l'augmenter le cas échéant (p0857).
- Tenir compte des autres signalisations de la partie puissance le cas échéant (par ex. F30027).
- Pour des appareils Booksize : attendre le refroidissement des résistances de précharge (env. 8 min). Pendant ce temps, l'alimentation doit être déconnectée du réseau.

Concernant 5) :
- Attention à la fréquence de précharge (voir manuel correspondant).

Concernant 6) :
- Contrôler la capacité totale du circuit intermédiaire et, le cas échéant, la réduire en fonction de la capacité du circuit intermédiaire maximale admise (voir manuel correspondant).

Concernant 7) :
- Connecter le signal "prêt à fonctionner" de l'alimentation (r0863.0) à la logique de déblocage des entraînements connectés à ce circuit intermédiaire.

Concernant 8) :
- Vérifier la connexion du contacteur réseau externe. Le contacteur réseau doit être ouvert durant la décharge rapide du circuit intermédiaire.

Concernant 9) :
- Contrôler la présence éventuelle d'un défaut à la terre ou d'un court-circuit sur le circuit intermédiaire.

206010 <Indication de lieu>Alimentation: Partie puissance EP 24 V absente pendant le fonctionnement

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (ARRET1)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le déblocage des impulsions via la borne EP sur le Line Module (X21.3, X21.4) a été désactivé pendant le fonctionnement.

Remède: - Ne pas ouvrir le disjoncteur réseau au cours du fonctionnement mais seulement après suppression des impulsions.
- Contrôler le câblage de l'entrée EP (X21.3, X21.4) sur le Line Module et éliminer le mauvais contact.

206050 <Indication de lieu>Alimentation: Mode Smart non supporté

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La partie puissance ne supporte pas le mode de fonctionnement Smart.

Remède: - Régler la période d'échantillonnage appropriée 250 µs <= p0115[0] <= 400 µs (par ex. en mettant p0112 et p0115 à la valeur usine).
- Mise à niveau du logiciel et/ou du matériel de la partie puissance pour le mode Smart. La disponibilité de la fonction mode Smart est indiquée dans r0192.
- En cas de A_INF : désactiver le mode Smart avec p3400.0 = 0 et activer la régulation de tension avec p3400.3 = 1. Pour les parties puissance Booksize, il faut savoir que, pour une tension de raccordement p0210 > 415 V, seul le mode Smart est possible par défaut. Si l'application admet aussi des tensions du circuit intermédiaire supérieures à 660 V, le fonctionnement en régulation de tension peut aussi être activé avec p0280, p0210, p3400 et p3510. Tenir compte des remarques concernant p0210.
Voir aussi: r0192 (Partie puissance Propriétés du firmware)

206052 <Indication de lieu>Alimentation: Pas d'analyse de la température du filtre

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La partie puissance ne permet pas l'analyse de la température du filtre (r0192.11).
Cette propriété est cependant indispensable pour qu'un Active Interface Module puisse être utilisé comme filtre de réseau (p0220 = 41 ... 45).

Remède: Mettre à niveau le firmware de la partie puissance.
Voir aussi: r0192 (Partie puissance Propriétés du firmware), p0220 (Alimentation Type de filtre réseau)

206100 <Indication de lieu>Alimentation: Coupure suite à sous-tension réseau

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (ARRET1)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La valeur filtrée (stationnaire) de la tension réseau est inférieure au seuil de défaut (p0283).
Condition de défaut: Ueff < p0283 * p0210.
Valeur de défaut (r0949, virgule flottante):
Tension réseau stationnaire courante.
Voir aussi: p0283 (Sous-tension réseau Seuil de coupure)

Remède: - Contrôler le réseau.
- Vérifier la tension de raccordement (p0210).
- Contrôler le seuil d'erreur (p0283).

206105 <Indication de lieu>Alimentation: Sous-tension réseau

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La valeur filtrée (stationnaire) de la tension réseau est inférieure au seuil d'alarme (p0282).
Condition d'alarme: Ueff < p0282 * p0210.
Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante):
Tension réseau stationnaire courante.
Voir aussi: p0282 (Sous-tension réseau Seuil d'alarme)

Remède: - Contrôler le réseau.
- Vérifier la tension de raccordement (p0210).
- Contrôler le seuil d'alarme (p0282).

206200 <Indication de lieu>Alimentation: Coupure d'une ou plusieurs phases réseau

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (ARRET1)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Coupure ou surtension dans une ou plusieurs phases réseau.
Le défaut peut se produire dans deux conditions de fonctionnement:
1. Au cours de la phase de mise sous tension de l'unité d'alimentation.
L'angle de phase réseau mesuré s'écarte de la courbe habituelle sur un système triphasé, une synchronisation de la PLL est impossible.
Le défaut se produit immédiatement après la mise sous tension, lorsqu'en cas de fonctionnement avec VSM, l'affectation de phase L1, L2, L3 sur VSM diffère de l'affectation de phase sur la partie puissance.
2. Au cours du fonctionnement de l'unité d'alimentation.
Après la détection d'un creux de tension ou d'une surtension (tenir compte de A06205) dans une ou plusieurs phases du réseau, un défaut s'est produit dans un laps de temps de 100 ms (voir éventuellement les autres signalisations). En règle générale, le signalisation de défaut F06200 est précédé au moins une fois de l'alarme A06205, dont la valeur d'alarme peut fournir une indication sur la cause du défaut de réseau.
Cause probable du défaut:
- Creux de tension / coupure de phase ou surtension côté secteur d'une durée supérieure à 10 ms.
- Surcharge côté charge avec courant d'impulsion de crête.
- Inductance de commutation manquante.

Remède: - Contrôler le réseau et les fusibles.
- Contrôler la connexion et la taille de l'inductance de commutation réseau.
- Contrôler et corriger la correspondance des phases sur VSM (X521 ou X522) et sur la partie puissance.
- Vérifier la charge.
- En cas de panne en cours de fonctionnement, tenir compte des signalisations précédentes A6205 et des valeurs d'alarme.
Voir aussi: p3463 (Alimentation Modif angle de réseau Détection coupures de phase)

206205 <Indication de lieu>Alimentation: Creux de tension pour au moins une phase réseau

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Creux de tension ou surtension dans une ou plusieurs phases réseau détecté en fonctionnement.
Les impulsions sont bloquées ensuite pendant une durée minimale de 8 ms. La signalisation de fonctionnement de l'unité d'alimentation dans r0863.0 subsiste, la suppression des impulsions due à la coupure de phase est signalée dans r3405.2.
Valeur d'alarme (r2124, cause de l'alarme codée sur bits):
Bit 0 : Ecart d'angle de phase réseau (valeur limite p3463) suite à une perturbation du réseau
Bit 2 : Ecart de courant actif
Bit 3 : Ecart de fréquence réseau (valeurs limites : 115 % * p0284, 85 % * p0285)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Bit 4 : Surtension du réseau (valeur limite 120 % * p0281 * p0210)
Bit 5 : Sous-tension du réseau (valeur limite 20 % * p0210)
Bit 7 : Défaut courant de pointe
Bit 8 : Mode Smart sans VSM (p3400.5 = 0) : écart d'angle de phase réseau
Bit 9 : Mode Smart : creux de tension du circuit intermédiaire
Bit 10 : Mode Smart : dissymétrie des courants réseau

Remède: D'une manière générale lorsqu'une signalisation d'alarme se produit:
- Contrôler le réseau et les fusibles.
- Contrôler la qualité et la puissance du réseau.
- Vérifier la charge.

Selon la valeur d'alarme dans r2124, on a:
Bit 0 = 1 : Un défaut de réseau s'est produit ou le régulateur est mal réglé. Si la qualité du réseau laisse à désirer ou si les commutations de réseau sont fréquentes, il est possible d'augmenter la valeur limite p3463 pour éviter l'apparition de la valeur d'alarme.
Bit 2 = 1 : Un défaut de réseau s'est produit ou le régulateur est mal réglé. Vérifier le réglage du régulateur et la charge.
Bit 3 = 1 : Un défaut de réseau s'est produit. Si la qualité du réseau laisse à désirer ou si les commutations de réseau sont fréquentes, il est possible d'augmenter les valeurs limites p0284 et p0285 pour éviter l'apparition de la valeur d'alarme.
Bit 4 = 1 : Une coupure du réseau a eu lieu ou bien une surtension.
Bit 5 = 1 : Une coupure du réseau a eu lieu ou bien une surtension.
Bit 7 = 1 : Coupure du courant de pointe à la suite d'un défaut du réseau ou d'une surcharge. Vérifier la charge.
Bit 8 = 1 : Un défaut de réseau s'est produit.
Bit 9 = 1 : Sous-tension du réseau ou surcharge. Vérifier la charge.
Bit 10 = 1 : Coupure de réseau dans au moins une phase réseau. Contrôler les fusibles.
Voir aussi: r3405 (Mot d'état Alimentation), p3463 (Alimentation Modif angle de réseau Détection coupures de phase)

206207 <Indication de lieu>Alimentation: Courants réseau Dissymétrie

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La dissymétrie des courants dans les phases réseau est trop grande.
La cause probable en est la panne d'une phase réseau.

Remède:
- Contrôler le réseau et les fusibles.
- Contrôler la connexion et la taille de l'inductance de commutation réseau.
- Tenir compte des signalisations précédentes A6205 et des valeurs d'alarme.

206210 <Indication de lieu>Alimentation: Courant total trop élevé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (ARRET1)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La somme lissée des courants de phase (i1 + i2 + i3) est supérieure à 4 % du courant maximal de la partie puissance (r0209).
Causes possibles :
- Il existe un défaut à la terre dans le circuit intermédiaire qui entraîne un courant total élevé (r0069.6). La composante continue dans les courants de secteur peut entraîner une détérioration/destruction de la partie puissance, de l'inductance de commutation ou du filtre réseau.
- Le réglage du zéro de la mesure de courant n'a pas été effectué (p3491, A06602).
- Mesure de courant défectueuse dans la partie puissance.

Valeur de défaut (r0949, virgule flottante):
Somme lissée des courants de phase.

Remède:
- Vérifier s'il existe, dans le circuit intermédiaire, un défaut à la terre de basse ou de haute impédance et corriger éventuellement ce défaut.
- Augmenter le délai de timeout de la mesure d'offset du courant (p3491).
- Remplacer éventuellement la partie puissance.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

206215 <Indication de lieu>Alimentation: Courant total trop élevé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La somme lissée des courants de phase (i1 + i2 + i3) est supérieure à 3 % du courant maximal de la partie puissance (r0209).
Causes possibles :
- Il existe un défaut à la terre dans le circuit intermédiaire qui entraîne un courant total élevé (r0069.6). La composante continue dans les courants de secteur peut entraîner une détérioration/destruction de la partie puissance, de l'inductance de commutation ou du filtre réseau.
- Le réglage du zéro de la mesure de courant n'a pas été effectué (p3491, A06602).
- Mesure de courant défectueuse dans la partie puissance.
Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante):
Somme lissée des courants de phase.

Remède: - Vérifier s'il existe, dans le circuit intermédiaire, un défaut à la terre de basse ou de haute impédance et corriger éventuellement ce défaut.
- Augmenter le délai de timeout de la mesure d'offset du courant (p3491).
- Remplacer éventuellement la partie puissance.

206250 <Indication de lieu>Alimentation: Condensateurs du filtre réseau défectueux dans au moins une phase

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Changement de capacité du filtre réseau détectée dans au moins une phase réseau.
Les tensions et courants de phase du filtre réseau mesurées avec un Voltage Sensing Module (VSM) présentent un écart des capacités du filtrage par rapport à la valeur paramétrée dans p0221.
Une modification ou un défaut des condensateurs du filtre réseau provoque un décalage des fréquences de résonance et peut endommager gravement le système.
Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante):
Capacité actuelle calculée en µF (arrondie à la valeur entière).
Le premier chiffre après la virgule indique le numéro de la phase (1, 2, 3) avec l'écart de capacité.

Remède: - Contrôler la valeur paramétrée de la capacité du filtrage (p0221).
- Contrôler le câblage correct du Voltage Sensing Module (VSM):
Les tensions différentielles u12 et u23 doivent être présentes aux entrées 100 V/690 V du Voltage Sensing Module. Les courants de phase du filtre réseau doivent être présents aux entrées 10 V via un transformateur de courant.
- Contrôler les niveaux d'alarme pour l'écart admissible de la capacité du filtrage (p3676).
- Contrôler la normalisation de la mesure de tension réseau avec le Voltage Sensing Module (p3660).
- Contrôler la normalisation de la mesure de courant de filtre avec le Voltage Sensing Module (p3670).
- Contrôler les condensateurs du filtre réseau et remplacer ce dernier le cas échéant.
Voir aussi: p0221, p3660, p3670, p3676

206260 <Indication de lieu>Alimentation: Température du filtre réseau trop élevée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La surveillance de température du filtre réseau est entrée en action.
Si la température reste trop élevée pendant la durée de surveillance, le défaut F06261 est émis.
Remarque :
La surveillance de température est disponible uniquement pour un Active Interface Module.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier si le type de filtre réseau réglé dans p0220[0] correspond au filtre réseau effectivement raccordé. Assurer le raccordement du filtre réseau spécifié pour l'alimentation utilisée ou corriger le réglage du type de filtre réseau dans p0220[0].
- Avec les filtres réseau AIM (cf. p0220), il est impératif de surveiller la température. Assurer la liaison correcte et sûre du thermocontact du filtre réseau avec l'entrée X21 de l'alimentation.
- Réduire la température ambiante du filtre réseau.
- Réduire la charge de l'alimentation ou du module de filtre.
- Contrôler la valeur de la tension réseau
- Le ventilateur interne du module de filtre est défectueux. Remplacer le ventilateur le cas échéant.
- Thermocontact du module de filtre défectueux. Remplacer le module de filtre le cas échéant.

206261 <Indication de lieu>Alimentation: Température du filtre réseau trop élevée en permanence

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (ARRET1)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Après entrée en action de la surveillance de température, la température du filtre réseau est trop élevée en permanence.
Remarque :
La surveillance de température est disponible uniquement pour un Active Interface Module.

Remède: - Vérifier si le type de filtre réseau réglé dans p0220[0] correspond au filtre réseau effectivement raccordé. Assurer le raccordement du filtre réseau spécifié pour l'alimentation utilisée ou corriger le réglage du type de filtre réseau dans p0220[0].
- Avec les filtres réseau AIM (cf. p0220), il est impératif de surveiller la température. Assurer la liaison correcte et sûre du thermocontact du filtre réseau avec l'entrée X21 de l'alimentation.
- Réduire la température ambiante du filtre réseau.
- Réduire la charge de l'alimentation ou du module de filtre.
- Contrôler la valeur de la tension réseau
- Le ventilateur interne du module de filtre est défectueux. Remplacer le ventilateur le cas échéant.
- Thermocontact du module de filtre défectueux. Remplacer le module de filtre le cas échéant.

206262 <Indication de lieu>Alimentation: Thermocontact du filtre réseau ouvert à la mise sous tension

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (ARRET1)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Lors de la mise sous tension de l'alimentation, la température est trop élevée dans le filtre réseau. Ce qui empêche la mise sous tension.

Remède: - Vérifier si le type de filtre réseau réglé dans p0220[0] correspond au filtre réseau effectivement raccordé. Assurer le raccordement du filtre réseau spécifié pour l'alimentation utilisée ou corriger le réglage du type de filtre réseau dans p0220[0].
- Avec les filtres réseau AIM (cf. p0220), il est impératif de surveiller la température. Assurer la liaison correcte et sûre du thermocontact du filtre réseau avec l'entrée X21 de l'alimentation.
- La température du filtre est trop élevée. Laisser refroidir le filtre réseau.
- Le ventilateur interne du module de filtre est défectueux. Remplacer le ventilateur le cas échéant.
- Thermocontact du module de filtre défectueux. Remplacer le module de filtre le cas échéant.

206300 <Indication de lieu>Alimentation: Tension réseau trop élevée à la mise sous tension

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La tension réseau efficace Ueff était si élevée à la mise sous tension qu'aucun fonctionnement régulé n'est possible sans dépassement de la tension maximale admissible dans le circuit intermédiaire (p0280).
Condition de défaut: Ueff * 1,5 > p0280.
Valeur de défaut (r0949, virgule flottante):
La plus petite tension de circuit intermédiaire régulée possible pour la tension réseau actuellement présente.
Voir aussi: p0280 (Tension de circuit intermédiaire stationnaire maximum)

Remède: - Contrôler la tension réseau
- Contrôler la tension maximale du circuit intermédiaire et l'augmenter le cas échéant (p0280).
- Vérifier la tension de raccordement et la comparer avec la tension réseau efficace (p0210).
- Vérifier si la partie puissance est dimensionnée pour la tension réseau disponible.
Voir aussi: p0210, p0280

206301 <Indication de lieu>Alimentation: Surtension réseau

Valeur de message: tension réseau: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La valeur filtrée (stationnaire) de la tension réseau efficace Ueff est supérieure au seuil d'alarme (p0281).
Condition d'alarme: Ueff < p0281 * p0210.
Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante):
Tension réseau stationnaire courante.
Voir aussi: p0281 (Surtension du réseau Seuil d'alarme)

Remède: - Contrôler le réseau.
- Vérifier la tension de raccordement (p0210).
- Contrôler le seuil d'alarme (p0281).
Voir aussi: p0210, p0281

206310 <Indication de lieu>Alimentation: Paramétrage incorrect de la tension de raccordement (p0210)

Valeur de message: tension réseau: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: A la fin de la précharge, la tension de réseau Ueff a été calculée à l'appui de la tension du circuit intermédiaire mesurée. Cette tension Ueff ne se trouve pas à l'intérieur de la plage de tolérance de la tension réseau.
Pour la plage de tolérance: 85 % * p0210 < Ueff < 110 % * p0210.
Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante):
Tension de réseau Ueff présente.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

Remède: - Contrôler la tension de raccordement paramétrée et la modifier le cas échéant (p0210).
- Contrôler la tension réseau.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

206310 <Indication de lieu>Paramétrage incorrect de la tension de raccordement (p0210)

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Avec des appareils ca/ca, la tension du circuit intermédiaire mesurée a la fin de la précharge se trouve au-delà de la plage de tolérance. Pour la plage de tolérance : 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210.
Le défaut ne peut être acquitté que lorsque l'entraînement est hors tension.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Contrôler la tension de raccordement paramétrée et la modifier le cas échéant (p0210).
- Contrôler la tension réseau.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

206310 <Indication de lieu>Paramétrage incorrect de la tension de raccordement (p0210)

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Avec des appareils ca/ca, la tension du circuit intermédiaire mesurée a la fin de la précharge se trouve au-delà de la plage de tolérance : 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210.
Le défaut ne peut être acquitté que lorsque l'entraînement est hors tension.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

Remède: - Contrôler la tension de raccordement paramétrée et la modifier le cas échéant (p0210).
- Contrôler la tension réseau.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

206311 <Indication de lieu>Alimentation: Tension de raccordement (p0210) incorrecte

Valeur de message: tension réseau: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (ARRET1)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La valeur nominale de tension réseau indiquée dans p0210 se situe en dehors de la plage de tension nominale de la partie puissance.
A la fin de la précharge, la tension de réseau Ueff actuelle a été calculée à l'appui de la tension du circuit intermédiaire mesurée. Cette tension Ueff ne se trouve pas à l'intérieur de la plage de tolérance élargie encadrant la tension réseau paramétrée dans p0210.
Pour la plage de tolérance élargie: 75 % * p0210 < Ueff < 120 % * p0210
Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante):
Tension de réseau Ueff présente.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

Remède: - Contrôler la tension de raccordement paramétrée et la modifier le cas échéant (p0210).
- Contrôler la tension réseau.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

206320 <Indication de lieu>Maître/esclave : Commande pour multiplexeur à 4 canaux non valide

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Pour la commande du multiplexeur à 4 canaux via le CI: 3572, les valeurs 0, 1, 2 et 3 sont autorisées. Dans ce cas, une valeur non autorisée a été détectée. La commande reste active avec la valeur précédente.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Valeur non autorisée pour la commande du multiplexeur.
Voir aussi: p3572 (Maître/Esclave Csg courant efficace Sélection multiplexeur)

Remède: - Contrôler la liaison vers la commande du multiplexeur (CI: p3572).
- Contrôler la valeur de signal de la source de signal de la connexion FCOM.
Voir aussi: p3572 (Maître/Esclave Csg courant efficace Sélection multiplexeur)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

206321 <Indication de lieu>Maître/esclave : Commande pour multiplexeur à 6 canaux non valide

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Pour la commande du multiplexeur à 6 canaux via le CI: 3577, les valeurs 0, 1, 2, 3, 4 et 5 sont autorisées. Dans ce cas, une valeur non autorisée a été détectée. La commande reste active avec la valeur précédente.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Valeur non autorisée pour la commande du multiplexeur.
Voir aussi: p3577 (Maître/esclave Facteur de répart. courant Sélection multiplexeur)

Remède: - Contrôler la liaison vers la commande du multiplexeur (CI: p3577).
- Contrôler la valeur de signal de la source de signal de la connexion FCOM.
Voir aussi: p3577 (Maître/esclave Facteur de répart. courant Sélection multiplexeur)

206350 <Indication de lieu>Alimentation: Fréquence réseau mesurée trop élevée

Valeur de message: fréquence réseau: %1

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La fréquence réseau présente f_réseau est supérieure au seuil d'alarme paramétré (f_réseau > p0211 * p0284).
L'alarme peut se produire dans deux conditions de fonctionnement:
1. Au cours de la phase de mise sous tension de l'unité d'alimentation.
Conséquence:
La synchronisation de l'unité d'alimentation avec le réseau est interrompue puis redémarrée.
2. Au cours du fonctionnement de l'unité d'alimentation.
Conséquence:
L'unité d'alimentation reste dans l'état de fonctionnement et l'alarme A6350 est générée. Indique un grave défaut de fonctionnement.
Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante):
Fréquence réseau actuellement déterminée.
Voir aussi: p0284 (Fréquence réseau > tolérance Seuil d'alarme)

Remède: - Contrôler la fréquence réseau paramétrée et la modifier le cas échéant (p0211).
- Contrôler le seuil d'alarme (p0284).
- Contrôler la connexion du réseau.
- Contrôler la qualité du réseau.
Voir aussi: p0211 (Fréquence nominale du réseau), p0284 (Fréquence réseau > tolérance Seuil d'alarme)

206351 <Indication de lieu>Alimentation: Fréquence réseau mesurée trop basse

Valeur de message: fréquence réseau: %1

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La fréquence réseau présente f_réseau est inférieure au seuil d'alarme paramétré (f_réseau < p0211 * p0285).
L'alarme peut se produire dans deux conditions de fonctionnement:
1. Au cours de la phase de mise sous tension de l'unité d'alimentation.
Conséquence:
La synchronisation de l'unité d'alimentation avec le réseau est interrompue puis redémarrée.
2. Au cours du fonctionnement de l'unité d'alimentation.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Conséquence:
L'unité d'alimentation reste dans l'état de fonctionnement et l'alarme A06351 est générée. Indique un grave défaut de fonctionnement.
Valeur d'alarme (r2124, virgule flottante):
Fréquence réseau actuellement déterminée.
Voir aussi: p0285 (Fréquence réseau < tolérance Seuil d'alarme)

Remède: - Contrôler la fréquence réseau paramétrée et la modifier le cas échéant (p0211).
- Contrôler le seuil d'alarme (p0285).
- Contrôler la connexion du réseau.
- Contrôler la qualité du réseau.
Voir aussi: p0211 (Fréquence nominale du réseau), p0285 (Fréquence réseau < tolérance Seuil d'alarme)

206400 <Indication de lieu>Alimentation: Identification des données réseau sélectionnée/active

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'identification des données réseau est sélectionnée ou active.
Au prochain déblocage des impulsions, l'inductance réseau et la capacité du circuit intermédiaire seront mesurées.
Voir aussi: p3410 (Alimentation Type d'identification)

Remède: Aucun dépannage nécessaire.

206500 <Indication de lieu>Alimentation: Synchronisation réseau impossible

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: ARRET2 (ARRET1)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La synchronisation du réseau n'est pas possible dans le délai imparti.
La synchronisation de l'unité d'alimentation avec le réseau a été répétée en raison de l'annulation de la fréquence réseau déterminée avec une valeur trop faible ou trop élevée.
Après 20 tentatives, la synchronisation et de ce fait le processus de mise en marche sont abandonnés.

Remède: - Contrôler la fréquence réseau paramétrée et la modifier le cas échéant (p0211).
- Vérifier le réglage des seuils (p0284, p0285).
- Contrôler la connexion du réseau.
- En cas d'utilisation d'un Voltage Sensing Module (VSM): vérifier le raccordement du réseau aux bornes X521 ou X522 de VSM.
- Contrôler la qualité du réseau.
Voir aussi: p0211 (Fréquence nominale du réseau), p0284 (Fréquence réseau > tolérance Seuil d'alarme), p0285 (Fréquence réseau < tolérance Seuil d'alarme)

206601 <Indication de lieu>Alimentation: Mesure de l'offset de courant interrompue

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Défaut de la mesure de courant ou présence d'un courant continu au cours de la mesure d'offset.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1: S'est produit à un courant de phase plus élevé durant le réglage de l'offset de courant.
2: L'écart de courant mesuré est supérieur à 3 % du courant de transformateur maximal admissible (en raison, par exemple, d'un défaut à la terre dans le circuit intermédiaire).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Valeur d'alarme = 1:
- Remède possible en cas d'absence de contacteur réseau: procéder à la mise sous tension suffisamment longtemps avant ARRET1 = 1.
Valeur d'alarme = 2:
- Défaut de la mesure de courant ou présence d'un courant continu au cours de la mesure d'offset.
- Vérifier le circuit intermédiaire pour un défaut à la terre.

206602 <Indication de lieu>Alimentation: Mesure de l'offset de courant impossible

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Après un ARRET1 = 1, aucune mesure valide de l'offset de courant n'a pu être effectuée avant la mise sous tension du contacteur réseau pendant le délai de timeout (p3491). Les offsets de courant sont mises à zéro.
Voir aussi: p3491 (Alimentation Mesure d'offset I Délai de timeout)

Remède: - Vérifier le circuit intermédiaire pour un défaut à la terre. Un défaut à la terre peut entraîner la destruction de composants.
- Vérifier le réglage du délai de timeout et l'augmenter le cas échéant (p3491). Pour une mesure valable, 100 ms au moins sont nécessaires (p3491 > 100 ms).
Important:
Sans mesure valable, la qualité de la régulation de tension du circuit intermédiaire se trouve réduite selon les circonstances.
Voir aussi: p3491 (Alimentation Mesure d'offset I Délai de timeout)

206700 <Indication de lieu>Alimentation: commuter la contacteur réseau en cas de charge

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: AUCUNE (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le contacteur réseau de l'alimentation doit être manoeuvré sous charge lors d'un ordre MARCHE.

Remède: - Ne pas mettre sous charge le circuit intermédiaire si l'alimentation ne fournit pas de signalisation de fonctionnement (r0863.0 = 1).
- Après une coupure de l'alimentation, toutes les parties puissance reliées au circuit intermédiaire doivent être coupées. A cet effet, la signalisation de fonctionnement de l'alimentation (r0863.0) doit être connectée en conséquence.

206800 <Indication de lieu>Alimentation: Tension stationnaire maximale de circuit intermédiaire atteinte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La consigne de la tension de circuit intermédiaire a atteint la tension stationnaire maximale paramétrée dans p0280.
La surélévation de la tension de circuit intermédiaire est effectuée par le régulateur de réserve de réglage pour les raisons suivantes:
- Réserve de réglage trop petite (p3480).
- Tension réseau trop élevée.
- Tension de raccordement paramétrée trop petite (p0210).
- Valeur de consigne trop élevée pour le courant réactif du réseau.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier le réglage de la tension de raccordement (p0210).
- Rechercher la présence éventuelle de surtensions sur le réseau.
- Diminuer la réserve de réglage (p3480).
- Diminuer la valeur de consigne du courant réactif.
Voir aussi: p0210, p0280, p3480

206810 <Indication de lieu>Alimentation: Tension de circuit intermédiaire Seuil d'alarme

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: En cours de fonctionnement, la tension de circuit intermédaire est passée en dessous du seuil d'alarme. Le seuil d'alarme résulte de la somme de p0279 et r0296.
Causes possibles :
- Creux de tension de réseau ou autre perturbation du réseau
- Surcharge de l'alimentation
- Avec ALM : paramétrage incorrect du régulateur
Voir aussi: p0279 (Tension circuit intermédiaire Offset Seuil d'alarme), r0296 (Tension de circuit intermédiaire Seuil de sous-tension)

Remède: - Contrôler la tension et la qualité du réseau.
- Réduire la puissance absorbée, éviter les variations brusques de charge.
- Avec ALM : adapter le paramétrage du régulateur, par ex. avec une identification automatique du réseau (p3410 = 4, 5).

206900 <Indication de lieu>Braking Module: Défaut (1 -> 0)

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le Braking Module signale un "Défaut (1 -> 0)" via la borne X21.4 (forme "Booksize") ou la borne X21.5 (forme "Chassis").
Ce signal est interconnecté via l'entrée binecteur BI: p3866[0...7].
Voir aussi: p3866 (Braking Module Défaut)

Remède: - Réduire le freinage.
- Contrôler l'entrée binecteur BI: p3866[0...7] et le câblage de la borne X21.4 (forme "Booksize") ou de la borne X21.5 (forme "Chassis").

206901 <Indication de lieu>Braking Module: Pré-alarme coupure I2t

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le Braking Module signale via la borne X21.3 "Pré-alarme coupure I2t".
Ce signal est interconnecté via l'entrée binecteur p3865[0...7].
Remarque :
La pré-alarme de coupure I2t est uniquement disponible pour la forme "Booksize". Cette fonction n'est pas disponible pour la forme "Châssis".

Remède: - Réduire le freinage.
- Contrôler l'entrée binecteur BI: p3865[0...7] et le câblage de la borne X21.3 du Braking Module concerné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

206904 <Indication de lieu>Le Braking Module interne est verrouillé

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: B_INF
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le Braking Module interne a été verrouillé à l'aide de l'entrée binecteur BI: p3680 = signal à l'état 1.
A l'état verrouillé, il est impossible de dissiper de l'énergie par la résistance de freinage.
Voir aussi: p3680 (Braking Module interne Verrouillage)
Remède: Déverrouiller le Braking Module interne (BI: p3680 = signal à l'état 0).

206905 <Indication de lieu>Braking Module interne Coupure I2t Alarme

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: B_INF
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le Braking Module interne signale une alarme en raison d'une valeur I2t trop élevée.
80 % de la durée d'activation maximale du hacheur de freinage sont atteints.
Remarque :
Cette signalisation est également affichée via BO: p3685.
Voir aussi: r3685 (Braking Module numérique Pré-alarme coupure I2t)
Remède: Réduire le freinage.

206906 <Indication de lieu>Braking Module interne Défaut

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: B_INF
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Le Braking Module interne signale un défaut en raison d'une surintensité ou d'une valeur I2t trop élevée et est verrouillé.
Remarque :
Cette signalisation est également indiquée via BO: p3686.
Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) :
Bit 0 = 1: Dépassement I2t
Bit 1 = 1: Surintensité
Voir aussi: r3686 (Braking Module numérique Défaut)
Remède: Réduire le freinage.

206907 <Indication de lieu>Braking Module interne Surchauffe

Valeur de message: -
Objet entraîn.: B_INF
Réaction: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La sonde thermométrique raccordée à la résistance de freinage signale une surchauffe. Le Braking Module reste actif. Après 60 s supplémentaires de surchauffe, il ya coupure du Braking Module (F6908).
Voir aussi: r3687 (Braking Module numérique Pré-alarme Surchauffe)
Remède: - Réduire la température à la sonde.
- Vérifier le raccordement de la sonde thermométrique.

206908 <Indication de lieu>Braking Module interne Coupure par surchauffe

Valeur de message: -
Objet entraîn.: B_INF
Réaction: ARRET2 (ARRET1)
Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Coupure du Braking Module par surchauffe de la sonde thermométrique de la résistance de freinage pendant plus de 60 s.
Voir aussi: r3688 (Braking Module numérique Défaut Surchauffe)

Remède: - Réduire la température à la sonde.
- Vérifier le raccordement de la sonde thermométrique.

206909 <Indication de lieu>Braking Module interne Défaut Uce

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: B_INF

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Coupure due à un défaut Uce. Effondrement de la tension collecteur-émetteur (Uce).
Voir aussi: r3689 (Braking Module numérique Défaut Uce)

Remède: - Power ON
- Remplacer l'appareil.

207011 <Indication de lieu>Entraînement: Surchauffe moteur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: KTY:
La température du moteur a dépassé le seuil de défaut (p0605) ou la temporisation (p0606) après dépassement du seuil d'alarme (p0604) a expiré.
La réaction paramétrée dans p0610 se produit.
CTP:
Le seuil de déclenchement de 1650 ohms a été dépassé et la temporisation (p0606) a expiré.
La réaction paramétrée dans p0610 se produit.
Causes possibles :
- Le moteur est surchargé.
- La température ambiante est trop élevée.
- Rupture de fil ou sonde non connectée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
lorsque SME est sélectionné (p0601 = 10), numéro du canal de capteur produisant la signalisation.
Si le modèle moteur I2t est activé (p0612 Bit 0 = oui, p0611 > 0), la valeur de défaut = 200 renvoie au déclenchement du défaut par le modèle de moteur I2t.
Voir aussi: p0604, p0605, p0606, p0610

Remède: - Diminuer la charge du moteur.
- Contrôler la température ambiante.
- Vérifier le câblage et le raccordement de la sonde.
Voir aussi: p0604, p0605, p0606

207012 <Indication de lieu>Entraînement: Modèle moteur I2t Surchauffe

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le modèle de moteur thermique I2t a constaté le dépassement du seuil d'alarme de température.
Voir aussi: r0034 (Utilisation moteur), p0605 (Echauffement du moteur Seuil de défaut), p0611 (Modèle de moteur I2t Constante de temps thermique)

Remède: - Vérifier et éventuellement réduire la charge du moteur.
- Vérifier la température ambiante du moteur.
- Contrôler la constante de temps thermique p0611.
- Vérifier le seuil de défaut de surchauffe p0605 (= seuil d'alarme pour modèle de moteur I2t)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207015 <Indication de lieu>Entraînement: Sonde thermométrique moteur Alarme

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'évaluation de la sonde thermométrique réglée dans p0600 et p0601. Avec l'erreur, la temporisation est déclenchée dans p0607. Si l'erreur persiste à expiration de ce délai, le défaut F07016 est généré au plus tôt une seconde après l'alarme A07015.
Causes possibles :
- Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY: R > 1630 ohms).
- Résistance mesurée trop petite (PTC: R < 20 ohms, KTY: R < 50 ohms).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
lorsque SME est sélectionné (p0601 = 10), numéro du canal de capteur produisant la signalisation.

Remède: - Vérifier le raccordement de la sonde
- Vérifier le paramétrage (p0600, p0601).
Voir aussi: r0035, p0600, p0601, p0607, p4600, p4601, p4602, p4603, r4620

207016 <Indication de lieu>Entraînement: Sonde thermométrique moteur Défaut

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'évaluation de la sonde thermométrique réglée dans p0600 et p0601.
Causes possibles :
- Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY: R > 1630 ohms).
- Résistance mesurée trop petite (PTC: R < 20 ohms, KTY: R < 50 ohms).
Remarque :
En cas d'alarme A07015, la temporisation est déclenchée dans p0607. Si l'erreur persiste à expiration de ce délai, le défaut F07016 est généré au plus tôt une seconde après l'alarme A07015.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
lorsque SME est sélectionné (p0601 = 10), numéro du canal de capteur produisant la signalisation.
Voir aussi: p0607 (Défaut de sonde thermométrique Temporisation)

Remède: - Vérifier le raccordement de la sonde
- Vérifier le paramétrage (p0600, p0601).
- Moteurs asynchrones: Désactiver le défaut de la sonde thermométrique (p0607 = 0).
Voir aussi: r0035, p0600, p0601, p0607, p4600, p4601, p4602, p4603, r4620

207080 <Indication de lieu>Entraînement: Paramètres de régulation incorrects

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Les paramètres de régulation sont incorrects (p. ex. p0356 = dispersion L = 0).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
La valeur de défaut contient le numéro du paramètre concerné.
Les numéros de paramètres suivants ne se présentent en tant que valeurs de défaut que pour les entraînements de type Vector:
p0310, pour les moteurs synchrones: p0341, p0344, p0350, p0357
Les numéros de paramètres suivants ne se présentent pas en tant que valeurs de défaut pour les moteurs synchrones:
p0354, p0358, p0360
Voir aussi: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, p1300

Remède: Modifier les paramètres indiqués par la valeur de défaut (r0949) (p. ex. p0640 = limite de courant > 0).
Voir aussi: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207082 <Indication de lieu>Macro: Exécution impossible

Valeur de message: cause du défaut : %1, information complémentaire: %2, numéro de paramètre provisoire : %3

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Impossible d'exécuter la macro.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ccccbbaa hex :
cccc = Numéro de paramètre provisoire, bb = Informations complémentaires, aa = Cause du défaut
Causes de l'erreur dans le paramètre de déclenchement même :
-20: le fichier appelé n'est pas valide pour le paramètre 15.
-21: le fichier appelé n'est pas valide pour le paramètre 700.
-22: le fichier appelé n'est pas valide pour le paramètre 1000.
-23: le fichier appelé n'est pas valide pour le paramètre 1500.
-24: le type de données d'une balise est incorrect (p. ex.: l'indice, le nombre ou le bit n'est pas U16).
Causes de l'erreur dans les paramètres à régler :
-25: ErrorLevel a une valeur non définie.
-26: mode a une valeur indéfinie.
-27: une valeur a été insérée dans la balise Value en tant que chaîne de caractères (String) différente de "DEFAULT"
-31: type d'objet entraînement (DO) saisi inconnu.
-32: aucun appareil n'a été trouvé pour le numéro d'objet entraînement déterminé.
-34: un paramètre de déclenchement a été appelé de manière récursive.
-35: l'écriture du paramètre via macro n'est pas autorisée.
-36: la vérification de la description des paramètres a échoué, paramètre en lecture seule, absent, type de données, plage de valeurs ou affectation incorrect(e).
-37: le paramètre source d'une connexion FCOM n'a pas pu être déterminé.
-38: un indice a été réglé pour un paramètre non indexé (ou dépendant du CDS).
-39: aucun indice n'a été réglé pour un paramètre indexé.
-41: une opération sur bit n'est autorisée que pour des paramètres de format DISPLAY_BIN.
-42: une valeur différente de 0 ou 1 a été réglée pour une opération sur bit.
-43: la lecture du paramètre à modifier par l'opération sur bit a échoué.
-51: le réglage usine pour DEVICE doit uniquement être exécuté sur le DEVICE.
-61: échec de réglage d'une valeur.

Remède: - Contrôler le paramètre concerné.
- Contrôler le fichier de la macro et les connexions FCOM.
Voir aussi: p0015, p0700, p1000, p1500

207083 <Indication de lieu>Macro: Ficher ACX non trouvé

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le fichier ACX (macro) à exécuter n'a pas pu être localisé dans le répertoire correspondant.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre utilisé pour le démarrage de l'exécution.
Voir aussi: p0015, p0700, p1000, p1500

Remède: - Vérifier si le fichier est présent dans le répertoire correspondant de la carte mémoire.
Exemple :
Si p0015 = 1501, le fichier ACX sélectionné doit se trouver dans le répertoire suivant:
... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

207084 <Indication de lieu>Condition pour WaitUntil pas remplie

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La condition d'attente réglée dans la macro n'a pas été remplie dans un certain nombre de tentatives.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de paramètre pour lequel la condition a été posée.

Remède: Vérifier la condition pour la boucle WaitUntil et effectuer les corrections requises.

207085 <Indication de lieu>Entraînement: Paramètres de commande/régulation modifiés

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Les paramètres de la commande / de la régulation ont été forcées sur d'autres valeurs suite au dépassement de limites dynamiques du fait d'autres paramètres.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
La valeur de défaut contient le numéro du paramètre modifié.
340: Le calcul automatique des paramètres de moteur et de régulation a été exécuté (p0340 = 1) car la régulation vectorielle a été activée ultérieurement en tant que configuration (r0108.2).
Voir aussi: p0640, p1082, p1300, p1800

Remède: Aucune modification de paramètre n'est nécessaire car les paramètres ont déjà été limités de manière cohérente.

207086 <Indication de lieu>Commutation d'unité: Dépassement de limite de paramètre dû à la modif. de valeur de référence

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un paramètre de référence a été modifié de manière interne au système. Il en est résulté pour les paramètres concernés que la valeur réglée n'a pas pu être écrite en valeur relative (cause: dépassement de la limite maximale ou minimale statique ou applicative). Les paramètres ont été réglés à la valeur de la limite minimale / maximale dépassée ou du réglage usine.
Valeur de défaut (r0949, paramètre):
Paramètres de diagnostic r9450 pour l'affichage des paramètres ne pouvant pas être recalculés.
Voir aussi: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Remède: Vérifier les valeurs adaptées des paramètres, les corriger le cas échéant.
Voir aussi: r9450 (Modif. valeur de référence Paramètres dont le recalcul a échoué)

207087 <Indication de lieu>Entraînement: Fonctionnement sans capteur impossible avec fréquence de découpage paramétrée

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un fonctionnement sans capteur est impossible avec la fréquence de découpage paramétrée (p1800).
Le fonctionnement sans capteur est activé sous les conditions suivantes:
- La vitesse de commutation pour le fonctionnement sans capteur (p1404) est inférieure à la vitesse maximale (p0322).
- Un type de régulation avec fonctionnement sans capteur est sélectionné (p1300).
- Les défauts du capteur moteur entraînent la réaction au défaut en fonctionnement sans capteur (p0491).
Voir aussi: p0491, p1300, p1404, p1800

Remède: Augmenter la fréquence de découpage (p1800).
Remarque :
En fonctionnement sans capteur, la fréquence de découpage doit être au moins égale à la moitié du temps de cycle du régulateur de courant (1/p0115[0]).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207088 <Indication de lieu>Commutation d'unité: Dépassement de limite de paramètre dû à la commutation d'unité

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une commutation d'unité a été déclenchée.
Les causes pour lesquelles la limite d'un paramètre a été violée peuvent être les suivantes :
- Lors de l'arrondissement d'un paramètre selon la règle des décimales, sa limite minimale ou maximale statique a été dépassée.
- Imprécisions avec le type de données "Floating Point" (virgule flottante).
Dans ces cas-là, la valeur est arrondie vers le haut si la limite minimale était dépassée et vers le bas si c'était la limite maximale.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Paramètre de diagnostic r9451 pour afficher tous les paramètres dont la valeur a dû être adaptée.
Voir aussi: p0100 (Mot. norm CEI/NEMA), p0349 (Système d'unités Paramètres du schéma équivalent moteur), p0505 (Sélection Système d'unités), p0595 (Sélection Unité technologique)

Remède: Vérifier les valeurs adaptées des paramètres, les corriger le cas échéant.
Voir aussi: r9451 (Changement d'unité Paramètres adaptés)

207089 <Indication de lieu>Commutation d'unité: Ajout d'un module de fonction bloqué si unités commutées

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une tentative d'ajouter un module fonctionnel a eu lieu. Cette action n'est pas autorisée si des unités ont été commutées.
Voir aussi: p0100 (Mot. norm CEI/NEMA), p0349 (Système d'unités Paramètres du schéma équivalent moteur), p0505 (Sélection Système d'unités)

Remède: Réinitialiser les commutations d'unités sur leur valeur par défaut.

207090 <Indication de lieu>Entraînement: Limite de couple haute inférieure à limite basse

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La limite supérieure du couple supérieure est inférieure à sa limite inférieure.

Remède: Si le paramètre P1 est relié à p1522 et le paramètre P2 à p1523, il faut s'assurer que P1 >= P2.

207100 <Indication de lieu>Entraînement: Périodes d'échantillonnage non réinitialisables

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Lors de la réinitialisation des paramètres d'entraînement (p0976), les périodes d'échantillonnage ne sont pas réinitialisables via p0111, p0112, p0115.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
paramètre dont le réglage empêche la réinitialisation des périodes d'échantillonnage.
Voir aussi: r0110 (Périodes d'échantillonnage de base)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Continuer à utiliser les périodes d'échantillonnage réglées.
- Rétablir la valeur initiale du temps de cycle de base p0110[0] avant de réinitialiser les paramètres d'entraînement.
Voir aussi: r0110 (Périodes d'échantillonnage de base)

207110 <Indication de lieu>Entraînement: Périodes d'échantillonnage et temps de cycle de base incompatibles

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les périodes d'échantillonnage paramétrées ne sont pas compatibles avec le temps de cycle de base.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
La valeur de défaut indique le paramètre concerné.
Voir aussi: r0110, r0111, p0115

Remède: Introduire des périodes d'échantillonnage identiques au temps de cycle de base, par ex. en sélectionnant p0112. Pour ce faire, tenir compte du temps de cycle de base sélectionné dans p0111.
Les périodes d'échantillonnage ne peuvent être changées manuellement dans p0115 que dans le réglage par défaut des périodes d'échantillonnage au niveau expert (p0112).
Voir aussi: r0110, r0111, p0112, p0115

207200 <Indication de lieu>Entraînement: Maîtrise de commande Ordre MARCHE/ARRET1 appliqué

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'ordre MARCH/ARRET1 n'est pas 0, soit sur entrée binecteur p0840 (CDS actuel) ou sur le mot de commande p3982, bit 0.

Remède: Le signal sur l'entrée binecteur p0840 (CDS actuel) tout comme p3982 bit 0 doivent être 0.

207210 <Indication de lieu>Prise de commande par PC/AOP verrouillée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La prise de commande est verrouillée sur l'entrée binecteur p3985.

Remède: Modifier le signal sur l'entrée binecteur p3985.

207220 <Indication de lieu>Entraînement: pilotage par API absent

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le signal de "pilotage par l'API" manque pendant le fonctionnement.
- La connexion de l'entrée binecteur pour le "pilotage par l'API" est incorrecte (p0854).
- La commande supérieure a supprimé le signal de "pilotage par l'API".
- Le transfert de données via le bus de terrain (maître/entraînement) a été interrompu.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier la connexion de l'entrée binecteur pour le "pilotage par l'API" (p0854).
- Vérifier le signal de "pilotage par l'API" et le mettre en marche éventuellement.
- Vérifier le transfert de données via le bus de terrain (maître/entraînement).
Remarque :
Si l'entraînement doit continuer à fonctionner après suppression du signal "Conduite par AP", il faut paramétrer la réaction sur défaut sur "AUCUN" ou le type de signalisation sur Alarme.

207300 <Indication de lieu>Entraînement: Contacteur réseau Absence de signalisation en retour

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: - Le contacteur réseau n'a pas pu être fermé en l'espace du temps p0861.
- Le contacteur réseau n'a pas pu être ouvert en l'espace du temps p0861.
- Le contacteur réseau est retombé en fonctionnement.
- Le contacteur réseau est fermé bien que le variateur soit coupé.

Remède: - Vérifier le réglage de p0860.
- Vérifier la boucle de signalisation en retour du contacteur réseau.
- Augmenter le délai de timeout dans p0861.
Voir aussi: p0860 (Contacteur réseau Signal en retour), p0861 (Contacteur réseau Délai de timeout)

207311 <Indication de lieu>Bypass disjoncteur moteur

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Val.défaut: Ch.bits BYPASS_CONTACTOR_ERROR_STATE
Bit 1
BYPASS_CONTACTOR_ERR_FBK_ON_MISSING
Disjoncteur Signalisation en retour "fermé" absente
Bit 2
BYPASS_CONTACTOR_ERR_FBK_OFF_MISSING
Disjoncteur Signalisation en retour "ouvert" absente
Bit 3
BYPASS_CONTACTOR_ERR_TOO_SLOW
Disjoncteur Signalisation en retour trop lente :
une signalisation en retour positive est attendue après la manoeuvre. Si la signalisation en retour parvient après le temps alloué, une coupure sur défaut se produit.
Bit 6
BYPASS_CONTACTOR_ERR_BYPASS_INCONSISTENCY
Incohérence entre signalisation en retour disjoncteur et état bypass:
A la mise sous tension ou lors du STAGNG, le disjoncteur est fermé.
Voir aussi: p1260 (Bypass Configuration), r1261 (Bypass Mot de commande / d'état), p1266 (Bypass Ordre), p1267 (Bypass Source de commutation Configuration), p1269 (Bypass Disjoncteur Signalisation en retour), p1274 (Bypass Disjoncteur Délai timeout)

Remède: - Vérifier la transmission des signaux en retour
- Contrôler le disjoncteur.

207312 <Indication de lieu>Bypass disjoncteur réseau

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Val.défaut: Ch.bits BYPASS_CONTACTOR_ERROR_STATE
Bit 1
BYPASS_CONTACTOR_ERR_FBK_ON_MISSING
Disjoncteur Signalisation en retour "fermé" absente
Bit 2
BYPASS_CONTACTOR_ERR_FBK_OFF_MISSING
Disjoncteur Signalisation en retour "ouvert" absente
Bit 3
BYPASS_CONTACTOR_ERR_TOO_SLOW
Disjoncteur Signalisation en retour trop lente :
une signalisation en retour positive est attendue après la manoeuvre. Si la signalisation en retour parvient après le temps alloué, une coupure sur défaut se produit.
Bit 6
BYPASS_CONTACTOR_ERR_BYPASS_INCONSISTENCY
Incohérence entre signalisation en retour disjoncteur réseau et état bypass:
A la mise sous tension ou lors du démarrage étagé, le disjoncteur réseau est fermé sans demande de la part du bypass.
Voir aussi: p1260 (Bypass Configuration), r1261 (Bypass Mot de commande / d'état), p1266 (Bypass Ordre), p1267 (Bypass Source de commutation Configuration), p1269 (Bypass Disjoncteur Signalisation en retour), p1274 (Bypass Disjoncteur Délai timeout)

Remède: - Vérifier la transmission des signaux en retour
- Contrôler le disjoncteur.

207320 <Indication de lieu>Entraînement: Redémarrage automatique annulé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: - Le nombre spécifié des tentatives de redémarrage (p1211) a été épuisé, car les défauts n'ont pas pu être acquittés dans le temps alloué (p1213). Le nombre de tentatives de redémarrage (p1211) est décrémenté à chaque nouvelle tentative de démarrage.
- Absence d'ordre MARCHE.
- Le délai de timeout de la partie puissance (p0857) est dépassé.
- En quittant la mise en service de même qu'après l'identification de moteur ou l'optimisation du régulateur de vitesse, il n'y a pas réenclenchement automatique.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Augmenter le nombre de tentatives de redémarrage (p1211). Le nombre actuel des tentatives de démarrage est affiché dans r1214.
- Augmenter le temps d'attente dans p1212 et/ou le temps alloué dans p1213.
- Créer un ordre MARCHE (p0840).
- Augmenter ou désactiver le timeout de la partie puissance (p0857).

207321 <Indication de lieu>Entraînement: Redémarrage automatique actif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'automatisme de redémarrage (WEA) est actif. Au retour de la tension réseau et/ou après suppression des causes de défaut, le variateur est automatiquement réenclenché. Les impulsions sont débloquées, et le moteur se met à tourner.

Remède: - Bloquer éventuellement le redémarrage automatique WEA (p1210 = 0).
- Le cas échéant, interrompre directement l'opération de redémarrage en annulant l'ordre MARCHE (BI: p0840).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207329 <Indication de lieu>Entraînement: Estimateur kT, caractéristique kT(iq) ou compensation de tension inopérants

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une fonction du module fonctionnel "Régulation étendue du couple" (r0108.1) a été activée, mais la fonction n'est pas opérationnelle dans son intégralité.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 ... 3: L'estimateur kT est actif (p1780.3 = 1) sans compensation active des défauts de représentation de tension dans le variateur. La précision de couple est ainsi fortement limitée.
1: Le défaut de représentation de tension du convertisseur "Valeur finale" est 0 (p1952).
2: Le défaut de représentation de tension du convertisseur "Offset de courant" est 0 (p1953).
3: La compensation du défaut de représentation de tension est désactivée (p1780.8 = 0).
4: L'estimateur kT (p1780.3 = 1), la caractéristique kT(iq) (p1780.9 = 1) ou la compensation du défaut de représentation de tension (p1780.8 = 1) ont été activés sans activation du module de fonction "Régulation étendue du couple" (module de fonction activé : r0108.1 = 1).

Remède: Valeur de défaut = 1, 2:
- Procéder à une identification du défaut de représentation de tension dans le convertisseur (p1909.14 = 1, p1910 = 1).
- Régler le paramètre de compensation du défaut de représentation de tension dans le convertisseur (p1952, p1953).
Valeur de défaut = 3:
- Activer la compensation du défaut de représentation de tension dans le convertisseur (p1780.8 = 1).
Valeur de défaut = 4:
- Activer le module de fonction "Régulation étendue du couple" (r0108.1 = 1) ou désactiver les fonctions correspondantes (p1780.3 = 0, p1780.8 = 0, p1780.9 = 0).

207330 <Indication de lieu>Reprise au vol: Courant de recherche mesuré trop bas

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Durant la phase de recherche, il a été détecté que le courant de recherche atteint est trop faible.
Le moteur n'est probablement pas connecté.

Remède: Contrôler les câbles de connexion du moteur.

207331 <Indication de lieu>Rep vol: Non supportée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Mise sous tension impossible sur le moteur en rotation ! La fonction "reprise au vol" n'est pas supportée dans les cas suivants:
Moteur synchrone à aimants permanents (PEM) et à excitation séparée (SEM): Fonctionnement avec caractéristique U/f.
Moteur synchrone à aimants permanents (PEM): Fonctionnement sans capteur sans raccordement d'un module VSM.

Remède: - Désactiver la fonction "Reprise au vol" (p1200 = 0).
- Changer de mode de commande/de régulation (p1300).
- Raccorder le Voltage Sensing Module (VSM) (mesure de tension).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207350 <Indication de lieu>Entraînement: Détecteur paramétré sur la sortie TOR

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le détecteur est connecté sur une entrée/sortie TOR bidirectionnelle et la borne et réglée comme une sortie.
Valeur d'alarme (r2124, décimal):
9: DI/DO 9 (X122.8)
10: DI/DO 10 (X122.10)
11: DI/DO 11 (X122.11)
13: DI/DO 13 (X132.8)
14: DI/DO 14 (X132.10)
15: DI/DO 15 (X132.11)

Remède: - Régler la borne comme entrée (p0728).
- Désactiver des détecteurs (p0488, p0489, p0580).

207400 <Indication de lieu>Entraînement: Régulateur de tension maximale de circuit intermédiaire actif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le régulateur de tension du circuit intermédiaire a été activé par le dépassement du seuil supérieur d'entrée en action (r1242).
Les temps de descente sont augmentés automatiquement pour maintenir la tension du circuit intermédiaire (r0026) à l'intérieur des limites admissibles. Un écart de régulation apparaît entre la vitesse de consigne et la vitesse réelle.
Lors de la coupure du régulateur de tension du circuit intermédiaire, la sortie du générateur de rampe est réglée sur la mesure de vitesse.
Voir aussi: p1240 (Régulateur de Vdc ou surveillance de Vdc Configuration)

Remède: Dans le cas où une intervention du régulateur n'est pas souhaitée:
- Augmenter les temps de descente
- Désactiver le régulateur de Vdc_max.
Lorsque les temps de descente ne doivent pas être modifiés:
- Utiliser le hacheur ou l'unité de récupération

207401 <Indication de lieu>Entraînement: Régulateur de tension maximale de circuit intermédiaire désactivé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le régulateur Vdc_max ne peut pas maintenir la tension du circuit intermédiaire (r0026) au-dessous de la valeur limite (r1242) ; il a donc été arrêté.
- La tension réseau est en permanence plus élevée que la valeur spécifiée pour la partie puissance.
- Par suite d'une charge motrice, le moteur fonctionne continuellement en génératrice.

Remède: - Vérifier si la tension d'entrée est dans les limites admissibles.
- Vérifier si le cycle de charge et des limites de charge sont à l'intérieur des limites admissibles.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207402 <Indication de lieu>Entraînement: Régulateur de tension minimale de circuit intermédiaire activé

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le régulateur de tension du circuit intermédiaire a été activé par le dépassement du seuil inférieur d'entré en action (r1246).
L'énergie cinétique du moteur est utilisée pour soutenir la tension du circuit intermédiaire. De ce fait, l'entraînement décélère.
Voir aussi: p1240 (Régulateur de Vdc ou surveillance de Vdc Configuration)
Remède: L'alarme disparaît avec le retour du secteur.

207403 <Indication de lieu>Entraînement: Seuil inférieur de tension de circuit intermédiaire atteint

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La surveillance de la tension du circuit intermédiaire est active (p1240 = 2, 3) et le seuil inférieur de tension du circuit intermédiaire (p1248) a été atteint à l'état "fonctionnement".
Remède: - Contrôler la tension réseau
- Vérifier le module d'alimentation.
- Abaisser le seuil inférieur de tension du circuit intermédiaire (p1248).
- Désactiver la surveillance de tension du circuit intermédiaire (p1240 = 0).

207403 <Indication de lieu>Entraînement: Seuil inférieur de tension de circuit intermédiaire atteint

Valeur de message: -
Objet entraîn.: VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La surveillance de la tension du circuit intermédiaire est active (p1240, p1280 = 5, 6) et le seuil inférieur de tension du circuit intermédiaire (r1246, r1286) a été atteint à l'état "fonctionnement".
Remède: - Contrôler la tension réseau
- Vérifier le module d'alimentation.
- Adapter la tension de raccordement (p0210) ou le niveau d'enclenchement (p1245, p1285).
- Désactiver la surveillance de tension du circuit intermédiaire (p1240, p1280 = 0).

207404 <Indication de lieu>Entraînement: Seuil supérieur de tension de circuit intermédiaire atteint

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO
Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La surveillance de la tension du circuit intermédiaire est active (p1240 = 1, 3) et le seuil supérieur de tension du circuit intermédiaire (p1244) a été atteint à l'état "fonctionnement".
Remède: - Contrôler la tension réseau
- Contrôler le module d'alimentation ou le Braking Module.
- Augmenter le seuil supérieur de tension du circuit intermédiaire (p1244).
- Désactiver la surveillance de tension du circuit intermédiaire (p1240 = 0).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207404 <Indication de lieu>Entraînement: Seuil supérieur de tension de circuit intermédiaire atteint

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La surveillance de la tension du circuit intermédiaire est active (p1240, p1280 = 4, 6) et le seuil supérieur de tension du circuit intermédiaire (r1242, r1282) a été atteint à l'état "fonctionnement".

Remède:
- Contrôler la tension réseau
- Vérifier le module d'alimentation.
- Adapter la tension de raccordement (p0210).
- Désactiver la surveillance de tension du circuit intermédiaire (p1240, p1280 = 0).

207405 <Indication de lieu>Entraînement: Maintien cinétique Vitesse inférieure au seuil minimal

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Au cours du maintien cinétique de la tension, la vitesse (p1257, ou p1297 pour les entraînement de type Vector avec commande U/f) est passée en dessous du seuil minimal sans que le réseau n'ait été rétabli.

Remède: Contrôler le seuil de vitesse pour le régulateur Vdc_min (maintien cinétique de la tension) (p1257, p1297).
Voir aussi: p1257 (Régulateur Vcc_min Seuil de vitesse)

207406 <Indication de lieu>Entraînement: Maintien cinétique Durée maximale dépassée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le temps de maintien maximal (p1255, ou p1295 pour les entraînements de type Vector avec commande U/f) a été dépassé sans que le réseau n'ait été rétabli.

Remède: Contrôler le seuil de temps pour le régulateur Vdc-min (maintien cinétique de la tension) (p1255, p1295).
Voir aussi: p1255 (Régulateur Vcc_min Seuil de temps)

207409 <Indication de lieu>Entraînement: Commande U/f Régulateur de limitation de courant activé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le régulateur de limitation de courant de la régulation U/f a été activé par le dépassement de la limite de courant.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement avec l'augmentation de la limite de courant (p0640), avec la réduction de la charge ou avec des rampes de montée plus lentes pour la consigne de vitesse.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207410 <Indication de lieu>Entraînement: Sortie du régulateur de courant limitée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La condition "I_mes = 0 et Uq_csg_1 pendant plus de 16 ms en limitation" est présente. Elle peut avoir les causes suivantes:
- Moteur non connecté ou contacteur de moteur ouvert.
- Aucune tension de circuit intermédiaire disponible.
- Modules de moteur défectueux.
- La fonction "Reprise au vol" n'est pas activée.

Remède:
- Raccorder le moteur ou vérifier le contacteur du moteur.
- Vérifier la tension du circuit intermédiaire (r0070).
- Vérifier les modules de moteur.
- Activer la fonction "Reprise au vol" (p1200).

207411 <Indication de lieu>Entraînement: Sortie du régulateur de flux limitée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: SERVO: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
VECTOR: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La consigne de flux indiquée ne peut pas être atteinte bien qu'une valeur de 90% du courant maximal a été spécifiée.
- Les paramètres du moteur sont incorrects.
- Les paramètres du moteur et le couplage du moteur (étoile/triangle) ne concordent pas.
- La limite du courant est réglée trop bas pour le moteur.
- Moteur asynchrone (sans capteur, mode commande) en limitation I2t.
- Le Motor Module est trop faible.

Remède:
- Corriger les paramètres du moteur.
- Vérifier le couplage du moteur.
- Corriger les limites du courant (p0640, p0323).
- Réduire la charge du moteur asynchrone.
- Installer éventuellement un Motor Module plus puissant.

207411 <Indication de lieu>Entraînement: Consigne de flux non atteinte à l'amorçage

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: SERVO: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
VECTOR: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Lorsque la magnétisation rapide est configurée (p1401 bit 6 = 1), la consigne de flux indiquée n'est pas atteinte bien qu'une valeur de 90% du courant maximal a été spécifiée
- Les paramètres du moteur sont incorrects.
- Les paramètres du moteur et le couplage du moteur (étoile/triangle) ne concordent pas.
- La limite du courant est réglée trop bas pour le moteur.
- Moteur asynchrone (sans capteur, mode commande) en limitation I2t.
- Le Motor Module est trop faible.

Remède:
- Corriger les paramètres du moteur.
- Vérifier le couplage du moteur.
- Corriger les limites de courant (p0640).
- Réduire la charge du moteur asynchrone.
- Installer éventuellement un Motor Module plus puissant.
- Contrôler le câble allant au moteur.
- Contrôler la puissance puissance.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207412 <Indication de lieu>Entraînement: Angle de commutation incorrect (modèle de moteur)

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: CAPTEUR (ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un angle de commutation incorrect a été détecté, qui peut entraîner une contre-réaction positive sur le régulateur de vitesse.
Causes possibles :
- Le capteur moteur est mal positionné par rapport aux aimants.
- Le capteur moteur est endommagé.
- Erreur de réglage du décalage d'angle de commutation (p0431).
- Les données pour le calcul du modèle de moteur sont réglées de manière incorrecte (p0356 (inductance de fuite stator) et/ou p0350 (résistance stator) et/ou p0352 (résistance du câble).
- La vitesse de commutation pour le modèle de moteur est trop faible (p1752). La surveillance est seulement active au-dessus de la vitesse de commutation.
- Le signal de vitesse du capteur moteur est perturbé.
- La boucle de régulation est instable en raison d'un paramétrage incorrect.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
SERVO :
0: La comparaison entre angle de position des pôles fourni par le capteur et le modèle du moteur a révélé une différence trop grande (angle électrique > 80°).
1: -
VECTOR :
0: La comparaison entre angle de position des pôles fourni par le capteur et le modèle du moteur a révélé une différence trop grande (angle électrique > 45°).
1: La modification du signal de vitesse du capteur moteur à été > p0492 à l'intérieur d'un temps de cycle du régulateur de courant.

Remède: - Si le montage du capteur a été modifié, refaire le référencement du capteur.
- Remplacer le capteur de moteur défectueux.
- Régler correctement le décalage d'angle de commutation (p0431).
- Régler les valeurs correctes pour la résistance stator, la résistance du câble et l'inductance de fuite stator (p0350, p0352, p0356).
- Augmenter la vitesse de commutation pour le modèle de moteur (p1752). Avec p1752 > p1082 (vitesse maximale) la surveillance est complètement désactivée.

Remarque :
En présence de courants élevés avec des moteurs à dynamique élevée (1FK7xxx-7xxx), il faut éventuellement désactiver la surveillance.

207413 <Indication de lieu>Entraînement: Angle de commutation incorrect (identification de position de pôles)

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: CAPTEUR (ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un angle de commutation incorrect a été détecté, qui peut entraîner une contre-réaction positive sur le régulateur de vitesse.
- Durant l'identification de position des pôles (p1982 = 2):
On a déterminé une différence > 45 ° él. par rapport à l'angle de capteur.
- Pour VECTOR, durant le référencement du capteur rotatif (p1990 = 2):
On a déterminé une différence > 6 ° él. par rapport à l'angle de capteur.

Remède: - Régler correctement le décalage d'angle de commutation (p0431).
- Référencer le capteur moteur après un remplacement du capteur.
- Remplacer le capteur de moteur défectueux.
- Vérifier l'identification de position des pôles. Si l'identification de position des pôles est inappropriée pour ce type de moteur, désactiver le contrôle de plausibilité (p1982 = 0).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207414 <Indication de lieu>Entraînement: Numéro de série de capteur modifié

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: CAPTEUR (ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le numéro de série du capteur moteur synchrone a changé, La modification n'est vérifiée que pour les capteurs avec numéro de série (par ex. codeur EnDat) et moteurs incorporés (par ex. p0300 = 401) ou moteurs non listés (p0300 = 2).
Cause 1:
Le capteur a été remplacé.
Cause 2:
Nouvelle mise en service d'un moteur non listé, à entraînement direct ou linéaire.
Cause 3:
Le moteur avec capteur intégré et référencé a été remplacé.
Cause 4:
Le firmware a été mis à jour avec une version qui effectue un contrôle du numéro de série des capteurs.

Remède: Concernant la cause 1, 2 :
Effectuer le référencement automatique à l'aide de l'identification de la position des pôles. Valider d'abord le numéro de série avec p0440 = 1. Acquitter le défaut. Lancer l'identification de la position des pôles avec p1990 = 1. Vérifier ensuite que l'identification de la position des pôles a été exécutée correctement.
SERVO :
Si on a paramétré dans p1980 une méthode d'identification de position des pôles et dans p0301 un type de moteur autre qu'un type avec capteur référencé en usine, p1990 est automatiquement activé.
ou
Régler le référencement via p0431. Le nouveau numéro de série est alors pris en compte automatiquement.
ou
Effectuer l'ajustement mécanique du capteur. Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1.
Concernant la cause 3, 4 :
Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1.

207415 <Indication de lieu>Entraînement: Transmission décalage d'angle de commutation en cours

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: ARRET2

Acquittement: NEANT

Cause: Le décalage d'angle de commutation a été déterminé automatiquement avec p1990 = 1
Ce défaut provoque un effacement d'impulsion qui est nécessaire à la transmission du décalage d'angle de commutation dans p0431.
Voir aussi: p1990 (Référencement capteur Détermination de l'offset angle de commut.)

Remède: Le défaut peut être acquitté sans autres mesures.

207416 <Indication de lieu>Entraînement: Configuration du régulateur de flux

Valeur de message: paramètre: %1, indice: %2, cause du défaut: %3

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La configuration de la commande du flux (p1401) présente des contridictions.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
ccbbaaaa hex
aaaa = paramètre
bb = indice
cc = cause du défaut
cc = 01 hex = 1 déc :
magnétisation rapide (p1401.6) par rapport au démarrage progressif (p1401.0).
cc = 02 hex = 2 déc :
magnétisation rapide (p1401.6) par rapport à la commande d'établissement du flux (p1401.2).
cc = 03 hex = 3 déc :
magnétisation rapide (p1401.6) par rapport à l'identification de Rs après redémarrage (p0621 = 2).

Remède: Pour cause du défaut = 1 :
- désactiver le démarrage progressif (p1401.0 = 0).
- désactiver la magnétisation rapide (p1401.6 = 0).
Pour cause du défaut = 2 :
- désactiver la commande d'établissement du flux (p1401.2 = 0).
- désactiver la magnétisation rapide (p1401.6 = 0).
Pour cause du défaut = 3 :
- reparamétrer l'identification de Rs (p0621 = 0, 1).
- désactiver la magnétisation rapide (p1401.6 = 0).

207420 <Indication de lieu>Entraînement: Filtre de consigne de courant Fréquence propre > fréquence de Shannon

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une des fréquences propres du filtre est supérieure la fréquence de Shannon.
La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante: 0,5 / p0115[0]
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Bit 0: Filtre 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Filtre 2 (p1663, p1665)
Bit 2: Filtre 3 (p1668, p1670)
Bit 3: Filtre 4 (p1673, p1675)
Bit 8 ... 15:

Remède: - Réduire la fréquence propre du numérateur ou du dénominateur du filtre de consigne de courant concerné.
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115[0]).
- Désactiver le filtre concerné (p1656).

207421 <Indication de lieu>Entraînement: Filtre de consigne de vitesse Fréquence propre > fréquence de Shannon

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une des fréquences propres du filtre est supérieure la fréquence de Shannon.
La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante: 0,5 / p0115[1]
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Bit 0: Filtre 1 (p1417, p1419)
Bit 1: Filtre 2 (p1423, p1425)
Bit 8 ... 15: Numéro de jeu de paramètres (commençant par zéro)

Remède: - Réduire la fréquence propre du numérateur ou du dénominateur du filtre de consigne de vitesse concerné.
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de vitesse (p0115[1]).
- Désactiver le filtre concerné (p1414).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207422 <Indication de lieu>Entraînement: Modèle de référence Fréquence propre > fréquence de Shannon

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fréquence propre du filtre de l'opérateur PT2 pour le modèle de référence (p1433) est supérieure à la fréquence de Shannon.
La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante: 0,5 / p0115[1]

Remède: - Réduire la fréquence propre de l'opérateur PT2 pour le modèle de référence (p1433).
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de vitesse (p0115[1]).

207423 <Indication de lieu>Entraînement: Filtre APC Fréquence propre > fréquence de Shannon

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une des fréquences propres du filtre est supérieure la fréquence de Shannon.
La fréquence de Shannon se calcule selon la formule suivante: 0,5 / (p0115[1] * x)
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Bit 0: Filtre 1.1 (p3711, p3713), x = 1
Bit 4: Filtre 2.1 (p3721, p3723), x = p3706
Bit 5: Filtre 2.2 (p3726, p3728), x = p3706
Bit 8: Filtre 3.1 (p3731, p3733), x = p3707
Bit 9: Filtre 3.2 (p3736, p3738), x = p3707
Bit 16 ... 32: Numéro de jeu de paramètres (commençant par zéro)

Remède: - Réduire la fréquence propre du numérateur ou du dénominateur du filtre concerné.
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de vitesse (p0115[1]) ou le sous-échantillonnage (p3706, p3707).
- Désactiver le filtre concerné (p3704).

207424 <Indication de lieu>Entraînement: condition de fonctionnement pour APC non valide

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La fonction APC (Advanced Positioning Control) a détecté une condition de fonctionnement non valide.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
Bit 0 = 1:
Fonctionnement APC sans capteur.
Bit 1 = 1:
Présence d'un défaut du système de mesure de la charge sélectionné pour APC par p3701. La fonction APC est désactivée.
Bit 2 = 1:
Présence d'un défaut du système de mesure de la charge sélectionné pour APC par p3701. Le découplage des impulsions est désactivé, c.-à-d. la vitesse du système de mesure du moteur est utilisée pour la régulation de la vitesse du moteur.

Remède: Concernant bit 0 :
Utiliser la fonction APC uniquement en fonctionnement avec capteur.
Concernant bit 1, 2:
Vérifier le système de mesure de la charge.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207425 <Indication de lieu>Entraînement: APC Délai de timeout pour limite de vitesse écoulé

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO
Réaction: ARRET1
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La valeur limite (p3778) pour la vitesse de rotation / linéaire a été dépassée au-delà du délai de timeout paramétré (p3779).
Remarque :
APC : Advanced Positioning Control
Remède: - Contrôler la mesure.
- Vérifier la valeur limite et le délai de timeout (p3778, p3779).

207429 <Indication de lieu>Entraînement: DSC sans capteur impossible

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: La fonction DSC (Dynamic Servo Control) a été activée bien qu'aucun capteur ne soit présent.
Voir aussi: p1191 (DSC Gain du régulateur de position KPC)
Remède: Si aucun capteur n'est présent et que CI: p1191 (gain de régulation de position DSC) est connecté, l'entrée connecteur doit contenir la valeur CI: p1191 = 0.

207430 <Indication de lieu>Commutation Mode commande de couple impossible

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO
Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: En fonctionnement sans capteur, il est impossible de basculer sur le mode commande de couple en boucle ouverte (BI: p1501).
Remède: Ne pas basculer sur le mode commande de couple.

207431 <Indication de lieu>Entraînement: Commutation Fonctionnement sans capteur impossible

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO
Réaction: ARRET2 (ARRET1)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: En mode commande de couple, une commutation en fonctionnement sans capteur est impossible (p1404).
Remède: Ne pas basculer sur le mode sans capteur.

207432 <Indication de lieu>Entraînement: Moteur synchrone sans protection contre les surtensions

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO
Réaction: ARRET2 (ARRET1)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: En cas de défaut, un moteur synchrone peut, à la vitesse maximale, générer une surtension capable de détruire le système d'entraînement.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Jeu de paramètres d'entraînement correspondant (DDS).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Les possibilités suivantes existent pour la protection contre les surtensions:
- Limitation de la vitesse maximale (p1082) sans autre protection.
La vitesse maximale sans protection est calculée de la façon suivante:
moteurs rotatifs : p1082 [tr/min] <= 11.695 * p0297/p0316 [Nm/A]
moteurs linéaires: p1082 [m/min] <= 73.484 * p0297/p0316 [N/A]
- Utilisation d'un Voltage Protection Module (VPM) en association avec la fonction "Suppression sûre du couple" (p9601, p9801).
Le VPM court-circuite le moteur en cas de défaut. Etant donné que la suppression des impulsions doit être activée pendant le court-circuit, les bornes de la fonction "Suppression sûre du couple" doivent être câblées avec le VPM.
Lors de l'utilisation d'un VPM, il faut régler p0643 = 1.
- Activer la protection de tension interne (IVP) avec p1231 = 3.
Voir aussi: p0643 (Protection parasurtension des moteurs synchrones), p1231 (Court-circuit rotor / frein CC Configuration)

207433 <Indication de lieu>Entraînement: Régulation avec capteur impossible car le capteur n'est pas sorti du stationnement

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La commutation sur régulation avec capteur est impossible car le capteur n'a pas été sorti du stationnement.

Remède: Vérification si le firmware du capteur supporte la fonction "stationnement" (r0481.6 = 1).
- Mettre à niveau le firmware.
Remarque :
Pour moteurs à stator long (p3870.0 = 1):
Avant de passer en régulation avec capteur, la procédure de sortie du stationnement du capteur doit être terminée (r3875.0 = 1). Le capteur est sorti du stationnement avec un front 0/1 au niveau de BI: p3876 et restera dans cet état jusqu'à ce que le signal revienne à 0.

207434 <Indication de lieu>Entraînement: Changement du sens de rotation sous déblocage des impulsions impossible

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Sous le déblocage des impulsions, il y a eu commutation sur un jeu de paramètres d'entraînement dont le sens de rotation paramétré est différent (p1821).
Le changement du sens de rotation du moteur via p1821 n'est possible que lorsque les impulsions sont bloquées.

Remède: - Procéder à la commutation du jeu de paramètres d'entraînement lors du blocage des impulsions.
- S'assurer que la commutation sur un jeu de paramètres d'entraînement n'entraîne aucune inversion du sens de rotation du moteur (pour ces jeux de paramètres d'entraînement, la valeur de p1821 doit donc être identique).
Voir aussi: p1821

207435 <Indication de lieu>Entraînement: forçage du générateur de rampe en cas de régulation vectorielle sans capteur

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: En régulation vectorielle sans capteur (r1407.1), le générateur de rampe à été arrêté (p1141) ou shunté (p1122). Une commande interne de positionnement de la sortie du générateur de rampe a provoqué le gel de la consigne de vitesse ou n'a pas pu être exécutée.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Désactiver l'ordre d'arrêt du générateur de rampe (p1141).
- Ne pas shunter le générateur de rampe (p1122).
- Supprimer le défaut (p2101, p2119). Ceci est nécessaire si le générateur de rampe est arrêté par la commande JOG, et qu'en même temps la consigne de vitesse est bloquée (r0898.6).
Remarque :
En régulation vectorielle sans capteur, il n'est pas utile de lire la consigne principale de la régulation de vitesse via p1155 ou p1160 (p0922). Dans ce cas, la consigne principale devrait être appliquée en amont du générateur de rampe (p1070). La raison en est l'activation automatique des sorties du générateur de rampe lors de la transition du mode régulation de vitesse au mode commande de vitesse en boucle ouverte.

207440 <Indication de lieu>EPOS: Limitation de la durée d'à-coup

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le calcul de la durée d'à-coup Tr = MAX(p2572, p2573) / p2574 a fourni une valeur trop élevée et par conséquent, la durée d'à-coup a été limitée à 1000 ms en interne.
Remarque :
L'alarme est également émise lorsque la limitation des à-coups n'est pas active.

Remède: - Augmenter la limitation d'à-coup (p2574).
- Diminuer l'accélération ou la décélération maximale (p2572, p2573).
Voir aussi: p2572 (PoS Accélération maximale), p2573 (PoS Décélération maximale), p2574 (PoS Limitation des à-coups)

207441 <Indication de lieu>RPos: Sauvegarder le décalage de position du référencement du codeur absolu

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'état du référencement du codeur absolu a changé.
Pour la prise en compte permanente des décalages de position déterminés (p2525), les paramètres doivent être mémorisés en mémoire non volatile (p0971, p0977).

Remède: Aucun(e) nécessaire.
Cette alarme disparaît automatiquement une fois l'offset enregistré.
Voir aussi: p2507 (RPos Référencement du codeur absolu Etat), p2525 (RPos Référencement du capteur Décalage)

207442 <Indication de lieu>RPos: Multitour non adapté à la plage modulo

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le rapport entre la résolution multitour et la plage modulo (p2576) n'est pas un multiple entier.
Cette situation provoque la réinitialisation du référencement, car la mesure de position n'est pas reproductible après une mise hors/sous tension.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Effectuer les modifications nécessaires pour que le rapport entre la résolution multitour et la plage modulo soit un multiple entier.
Le rapport v est calculé comme suit :
1. Capteur moteur sans suivi de position :
v = (p0421 * p2506 * p0433 * p2505) / (p0432 * p2504 * p2576)
2. Capteur moteur avec suivi de position pour le réducteur de mesure :
v = (p0412 * p2506 * p2505) / (p2504 * p2576)
3. Capteur moteur avec suivi de position pour le réducteur force :
v = (p2721 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)
4. Capteur moteur avec suivi de position pour le réducteur force et de mesure :
v = (p2721 * p2506) / p2576
5. Capteur direct sans suivi de position :
v = (p0421 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)
6. Capteur direct avec suivi de position pour le réducteur de mesure :
v = (p0412 * p2506) / p2576
Remarque :
Il est recommandé de modifier p0412 ou p2721 lorsque le suivi de position est activé.
Voir aussi: p0412, p0432, p0433, p2504, p2505, p2506, p2576, p2721

207443 <Indication de lieu>Rpos : les coordonnées du point de référence ne sont pas dans la plage admissible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La coordonnée du point de référence reçue lors du référencement du capteur via l'entrée connecteur p2599 se trouve au-delà de la moitié de l'étendue du capteur et ne peut pas être prise comme position actuelle de l'axe.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
valeur maximale admissible pour les coordonnées du point de référence.

Remède: Régler une valeur inférieure à celle indiquée dans la valeur de défaut pour les coordonnées du point de référence.
Voir aussi: p2598 (PoS Coordonnées du point de référence Source de signal), p2599 (PoS Coordonnées du point de référence Valeur)

207446 <Indication de lieu>Réducteur force : suivi de position impossible à réinitialiser

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Impossible de remettre le suivi de position à zéro

Remède: Réinitialiser le suivi de position comme suit :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p2720.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Ensuite le défaut doit être acquitté et, le cas échéant, un référencement du codeur absolu doit être effectué (p2507).

207447 <Indication de lieu>Réducteur force: Suivi de position Mesure maximale dépassée

Valeur de message: numéro de composant: %1, jeu de paramètres codeur: %2, jeu de paramètres entraînement: %3

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le suivi de position a été configuré pour le réducteur force, et la mesure de position absolue maximale possible (r2723) détectée par l'entraînement/capteur (capteur moteur) ne peut pas être représentée sur 32 bits.
Valeur maximale: p0408 * p2721 * 2^p0419
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ccbbaa hex
aa = jeu de paramètres de codeur
bb = numéro de composant
cc = jeu de paramètres d'entraînement
Voir aussi: p0408, p0419, p2721

Remède: - Diminuer la résolution fine (p0419).
- Diminuer la résolution multitour (p2721).
Voir aussi: p0419 (Résolution fine Valeur absolue Gx_XIST2 (en bits)), p2721 (Réducteur force Codeur absolu rotatif Tours virtuels)

207448 <Indication de lieu>Réducteur force: Suivi de position/axe linéaire: plage maximale dépassée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Pour l'axe linéaire configuré (pas d'axe modulo), le capteur moteur (capteur 1) actuellement effectif a dépassé la plage de déplacement maximale possible.
Quand un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à 64 fois (+/- 32 fois) la valeur de p0421. Cette valeur peut être lue dans p2721 et doit être interprétée comme nombre de tours de la charge.
Remarque :
Ici n'est surveillé que le capteur moteur dans le jeu de paramètres d'entraînement actuellement effectif. Le jeu de paramètres d'entraînement actuellement effectif est affiché dans x = r0051 et le capteur moteur correspondant est spécifié dans p0187[x].

Remède: Pour supprimer le défaut :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p2720.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

207449 <Indication de lieu>Réducteur force: Suivi de position: Position actuelle hors de la fenêtre de tolérance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le capteur moteur actuellement effectif a été déplacé à l'état désactivé d'une distance supérieure à celle réglée dans la plage de tolérance. La relation entre mécanique et capteur n'existe peut être plus.
Remarque :
Ici n'est surveillé que le capteur moteur dans le jeu de paramètres d'entraînement actuellement effectif. Le jeu de paramètres d'entraînement actuellement effectif est affiché dans x = r0051 et le capteur moteur correspondant est spécifié dans p0187[x].
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Ecart par rapport à la dernière position du capteur en incréments de la valeur absolue après le réducteur de mesure, si disponible. Le signe indique le sens de déplacement.
Remarque :
L'écart trouvé est également indiqué dans r2724.
Voir aussi: p2722 (Réducteur force Suivi de position Fenêtre de tolérance), r2724 (Réducteur force Différence de position)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Réinitialiser le suivi de position comme suit :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p2720.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Ensuite le défaut doit être acquitté et, le cas échéant, un référencement du codeur absolu doit être effectué (p2507).
Voir aussi: p0010, p2507

207450 <Indication de lieu>RPos: La surveillance à l'arrêt est entrée en action

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'entraînement a quitté la fenêtre d'arrêt (p2542) après écoulement du délai d'arrêt (p2543).
- Erreur de réglage de l'inversion de la mesure de position (p0410).
- Réglage de la fenêtre d'arrêt trop petit (p2542).
- Réglage du délai d'arrêt trop court (p2543).
- Gain de boucle trop petit (p2538).
- Gain de boucle trop grand (instabilité/comportement vibratoire, p2538).
- Surcharge mécanique.
- Contrôler le câble de raccordement du moteur/convertisseur (absence, inversion de phase).
- Activer le mode poursuite en cas de sélection d'identification de moteur (BI: p2655[0] = 1).
- Activer le mode poursuite en cas de sélection du générateur de fonction (BI: p2655[0] = 1) et désactiver la régulation de position (BI: p2550 = 0).

Remède: Vérifier et éliminer les causes.

207451 <Indication de lieu>RPos: Le positionnement est entré en action

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'entraînement n'a pas encore atteint la fenêtre de positionnement (p2544) après écoulement du temps de positionnement (p2545).
- Paramétrage trop petit de la fenêtre de positionnement (p2544).
- Paramétrage trop court du temps de positionnement (p2545).
- Gain de boucle trop petit (p2538).
- Gain de boucle trop grand (instabilité/comportement vibratoire, p2538).
- Blocage mécanique.

Remède: Vérifier et éliminer les causes.

207452 <Indication de lieu>RPos: Ecart de traînage trop grand

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La différence entre la consigne et la mesure de position (écart de traînage modèle dynamique, r2563) est supérieure à la tolérance (p2546).
- La capacité de couple ou d'accélération de l'entraînement a été dépassée.
- Défaut du système de mesure de position.
- Le sens d'action de la boucle de régulation est incorrect.
- Grippage de la mécanique.
- Vitesse de déplacement trop élevée ou différences de consignes de position trop importantes.

Remède: Vérifier et éliminer les causes.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207453 <Indication de lieu>RPos: Erreur de traitement de la mesure de position

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Une erreur est survenue pendant le traitement de la mesure de position.
Remède: Contrôler le capteur pour le traitement de la mesure de position.
Voir aussi: p2502 (RPos Affectation des capteurs)

207454 <Indication de lieu>LR: Le traitement de la mesure de position n'a pas de capteur valide

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Un des problèmes suivants est survenu pendant le traitement de la mesure de position.
- Aucun capteur n'est affecté pour le traitement de la mesure de position (p2502 = 0).
- Un capteur est affecté, mais pas de jeu de param. codeur à ce capteur (p0187 = 99 ou p0188 = 99 ou p0189 = 99).
- Un capteur et un jeu de paramètres codeur sont affectés ; mais ce dernier ne contient pas de données (p0400 = 0) ou des données invalides (ex. p0408 = 0).

Remède: Vérifier les jeux de paramètres d'entraînement, de capteur ou l'affectation du capteur.
Voir aussi: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207455 <Indication de lieu>PoS: Vitesse maximale limitée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La vitesse maximale (p2571) est trop élevée pour un calcul correct de la correction de modulo. Dans le temps de cycle pour le positionnement (p0115[5]) la vitesse maximale ne peut être utilisée que pour parcourir au maximum la moitié de la longueur de modulo. p2571 a été limité à cette valeur.
Remède:
- Diminuer la vitesse maximale (p2571).
- Augmenter le temps de cycle pour le positionnement (p0115[5]).

207456 <Indication de lieu>PoS: Vitesse de consigne limitée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La vitesse de consigne actuelle est supérieure à la vitesse maximale paramétrée (p2571) et est de ce fait limitée.
Remède:
- Contrôler la vitesse de consigne prescrite.
- Réduire la correction de vitesse (CI: p2646).
- Augmenter la vitesse maximale (p2571).
- Vérifier la source de signal pour la vitesse limitée de l'extérieur (CI: p2594).

207457 <Indication de lieu>PoS: Combinaison de signaux d'entrée illicite

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une combinaison illicite de signaux d'entrées mis à 1 simultanément a été détectée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0: JOG 1 et JOG 2 (p2589, p2590).
1: JOG 1 ou JOG 2 et Spécification directe de consigne/MDI (p2589, p2590, p2647).
2: JOG 1 ou JOG 2 et Démarrage prise de référence (p2589, p2590, p2595).
3: JOG 1 ou JOG 2 et Activer contrat de déplacement (p2589, p2590, p2631).
4: Spécification directe de consigne/MDI et Démarrage prise de référence (p2647, p2595).
5: Spécification directe de consigne/MDI et Activer contrat de déplacement (p2647, p2631).
6: Démarrage prise de référence et Activer contrat de déplacement (p2595, p2631).

Remède: Vérifier et corriger les signaux d'entrée correspondants.

207458 <Indication de lieu>PoS: Came de référence non trouvée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Après le démarrage de la prise de référence, l'axe a parcouru la distance maximale admissible en recherchant la came de référence sans la trouver.

Remède: - Vérifier l'entrée binecteur "Came de référence" (BI: p2612).
- Vérifier la distance d'accès maximale admissible de la came de référence (p2606).
- Lorsque l'axe est sans came de référence, définir p2607 = 0.
Voir aussi: p2606 (PoS Prise de référence Came de référence Distance maximale), p2607 (PoS Prise de référence Came de référence présente), p2612 (PoS Prise de référence Came de référence)

207459 <Indication de lieu>PoS: Aucun top zéro disponible

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Après avoir quitté la came de référence, l'axe a parcouru la distance maximale admissible entre la came de référence et le top zéro, sans trouver le top zéro.

Remède: - Contrôler le top zéro sur le capteur.
- Vérifier la distance maximale admissible entre la came de référence et le top zéro (p2609).
- Utiliser le top zéro capteur externe (top zéro de substitution (p0495).
Voir aussi: p0495 (Top zéro de substitution Borne d'entrée), p2609 (PoS Prise de réf. Distance max came de référence et top zéro)

207460 <Indication de lieu>PoS: Extrémité de came de référence non trouvée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Au cours de la prise de référence, l'axe a atteint l'extrémité de la plage de déplacement à la recherche du top zéro, sans détecter de front au niveau de l'entrée binecteur "Came de référence" (BI: p2612).
Plage de déplacement maximale: -2147483648 [LU] ... -2147483647 [LU]

Remède: - Vérifier l'entrée binecteur "Came de référence" (BI: p2612).
- Répéter la prise de référence.
Voir aussi: p2612 (PoS Prise de référence Came de référence)

207461 <Indication de lieu>PoS: Point de référence non défini

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors du lancement d'un bloc de déplacement / spécification directe de consigne, aucun point de référence n'a été défini (r2684.11 = 0).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Effectuer le référencement (prise de référence, référencement au vol, définition du point de référence)

207462 <Indication de lieu>PoS: Le numéro de bloc de déplacement sélectionné n'existe pas

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Un bloc de déplacement sélectionné à l'aide de BI: p2625 à BI: p2630 a été démarré sur un front montant de BI: p2631 "Activer contrat de déplacement".
- Le numéro du bloc de déplacement démarré n'est pas contenu dans p2616[0...n].
- Le bloc de déplacement démarré est masqué.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement sélectionné non disponible.
Remède: - Corriger le programme de déplacement.
- Activer un numéro de bloc de déplacement disponible.

207463 <Indication de lieu>PoS: Changement de bloc externe non demandé dans le bloc de déplacement

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Dans un bloc de déplacement avec changement de bloc CONTINUER_EXTERNE_ALARME, le changement de bloc externe n'a pas été demandé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement.
Remède: Eliminer la cause de l'absence de front à l'entrée binecteur (BI: p2632).

207464 <Indication de lieu>PoS: Le bloc de déplacement est incohérent

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Le bloc de déplacement contient des informations non valides.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement avec des informations invalides.
Remède: Vérifier le bloc de déplacement et tenir compte des alarmes éventuelles.

207465 <Indication de lieu>PoS: Le bloc de déplacement n'a pas de bloc suivant

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le bloc de déplacement ne comporte pas de bloc suivant.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement sans bloc suivant.
Remède: - Paramétrer ce bloc de déplacement avec la condition de transition FIN.
- Paramétrer d'autres blocs de déplacement avec un numéro de bloc plus grand et la condition de transition FIN pour le dernier bloc.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207466 <Indication de lieu>PoS: Le numéro de bloc de déplacement est attribué plusieurs fois

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le même numéro de bloc de déplacement a été attribué plusieurs fois.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement attribué plusieurs fois.
Remède: Corriger les blocs de déplacement.

207467 <Indication de lieu>PoS: Le bloc de déplacement contient des paramètres de commande non valides

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le paramètre de commande du bloc de déplacement contient une valeur non valide.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement avec paramètre de commande illicite.
Remède: Corriger le paramètre de commande dans le bloc de déplacement.

207468 <Indication de lieu>PoS: La destination du saut du bloc de déplacement n'existe pas

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Dans ce bloc de déplacement, on a programmé un saut vers un bloc inexistant.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement avec destination de saut inexistante.
Remède: - Corriger le bloc de déplacement.
- Compléter le bloc de déplacement manquant.

207469 <Indication de lieu>PoS: Bloc de déplacement Position destination < Fin de course logiciel moins

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Dans le bloc de déplacement, la position absolue de destination indiquée se situe en dehors de la plage limitée par le fin de course logiciel moins.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement avec position de destination illicite.
Remède: - Corriger le bloc de déplacement.
- Modifier le fin de course logiciel moins (CI: p2578, p2580).

207470 <Indication de lieu>PoS: Bloc de déplacement Position destination > Fin de course logiciel plus

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Dans le bloc de déplacement, la position absolue de destination indiquée se situe en dehors de la plage limitée par le fin de course logiciel plus.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement avec position de destination illicite.

Remède: - Corriger le bloc de déplacement.
- Modifier le fin de course logiciel plus (CI: p2579, p2581).

207471 <Indication de lieu>PoS: Bloc de déplacement Position destination en dehors de la plage modulo

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Dans le bloc de déplacement, la position de destination se situe en dehors de la plage modulo.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement avec position de destination illicite.

Remède: - Corriger la position de destination dans le bloc de déplacement.
- Modifier la plage modulo (p2576).

207472 <Indication de lieu>PoS: Bloc de déplacement ABS_POS/ABS_NEG impossible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Dans le bloc de déplacement, le mode de positionnement ABS_POS ou ABS_NEG n'a pas été paramétré pour une correction de modulo non activée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du bloc de déplacement avec mode de positionnement illicite.

Remède: Corriger le bloc de déplacement.

207473 <Indication de lieu>PoS: Début de plage de déplacement atteint

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'axe a été déplacé jusqu'à la limite de la plage de déplacement.

Remède: Repartir dans le sens positif.

207474 <Indication de lieu>PoS: Fin de plage de déplacement atteinte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'axe a été déplacé jusqu'à la limite de la plage de déplacement.

Remède: Repartir dans le sens négatif.

207475 <Indication de lieu>PoS: Position destination < début plage de déplacement

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La position de destination du déplacement relatif se trouve en dehors de la plage de déplacement.
Remède: Corriger la position de destination.

207476 <Indication de lieu>PoS: Position destination > fin plage de déplacement

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La position de destination du déplacement relatif se trouve en dehors de la plage de déplacement.
Remède: Corriger la position de destination.

207477 <Indication de lieu>PoS: Position de destination < Fin de course logiciel moins

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La position absolue de destination est inférieure au fin de course logiciel moins.
Remède: - Corriger la position de destination.
- Modifier le fin de course logiciel moins (CI: p2578, p2580).
Voir aussi: p2578 (PoS Fin de course logiciel Moins Source de signal), p2580 (PoS Fin de course logiciel Moins), p2582 (PoS Fin de course logiciel Activation)

207478 <Indication de lieu>PoS: Position de destination > Fin de course logiciel plus

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La position absolue de destination est supérieure au fin de course logiciel plus.
Remède: - Corriger la position de destination.
- Modifier le fin de course logiciel plus (CI: p2579, p2581).
Voir aussi: p2579 (PoS Fin de course logiciel Plus Source de signal), p2581 (PoS Fin de course logiciel Plus), p2582 (PoS Fin de course logiciel Activation)

207479 <Indication de lieu>PoS: Fin de course logiciel moins atteint

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: L'axe se trouve à la position du fin de course logiciel moins. Un bloc de déplacement actif a été interrompu.
Remède: - Corriger la position de destination.
- Modifier le fin de course logiciel moins (CI: p2578, p2580).
Voir aussi: p2578 (PoS Fin de course logiciel Moins Source de signal), p2580 (PoS Fin de course logiciel Moins), p2582 (PoS Fin de course logiciel Activation)

207480 <Indication de lieu>PoS: Fin de course logiciel plus atteint

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: L'axe se trouve à la position du fin de course logiciel plus. Un bloc de déplacement actif a été interrompu.

Remède: - Corriger la position de destination.
- Modifier le fin de course logiciel plus (CI: p2579, p2581).
Voir aussi: p2579 (PoS Fin de course logiciel Plus Source de signal), p2581 (PoS Fin de course logiciel Plus), p2582 (PoS Fin de course logiciel Activation)

207481 <Indication de lieu>PoS: Position de l'axe < Fin de course logiciel moins

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La position actuelle de l'axe est inférieure à la position du fin de course logiciel moins.

Remède: - Corriger la position de destination.
- Modifier le fin de course logiciel moins (CI: p2578, p2580).
Voir aussi: p2578 (PoS Fin de course logiciel Moins Source de signal), p2580 (PoS Fin de course logiciel Moins), p2582 (PoS Fin de course logiciel Activation)

207482 <Indication de lieu>PoS: Position de l'axe > Fin de course logiciel plus

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La position actuelle de l'axe est supérieure à la position du fin de course logiciel plus.

Remède: - Corriger la position de destination.
- Modifier le fin de course logiciel plus (CI: p2579, p2581).
Voir aussi: p2579 (PoS Fin de course logiciel Plus Source de signal), p2581 (PoS Fin de course logiciel Plus), p2582 (PoS Fin de course logiciel Activation)

207483 <Indication de lieu>PoS: Accostage de butée Couple de blocage non atteint

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Dans le bloc de déplacement, la butée a été atteinte sans que le couple de blocage/la force de blocage ne l'ait été.

Remède: - Contrôler le courant maximal générateur de couple (r1533).
- Vérifier les limites de couple (p1520, p1521).
- Vérifier les limites de puissance (p1530, p1531).
- Contrôler les connexions FCOM des limites de couple (p1522, p1523, p1528, p1529).

207484 <Indication de lieu>PoS: Butée en dehors de la fenêtre de surveillance

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET3 (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Dans l'état "Butée atteinte", l'axe a dépassé les limites de la fenêtre de surveillance définie (p2635).

Remède: - Vérifier la fenêtre de surveillance (p2635).
- Contrôler la mécanique.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207485 <Indication de lieu>PoS: Butée non atteinte

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Dans un bloc de déplacement avec la requête ACCOSTAGE_BUTEE, le fin de course a été atteint sans qu'une butée n'ait été détectée.
Remède: - Contrôler le bloc de déplacement et avancer la position de destination vers l'intérieur de la pièce.
- Vérifier le signal de commande "Butée atteint" (p2637).
- Le cas échéant, réduire la fenêtre maximale d'écart de traînage pour la détection de butée (p2634).

207486 <Indication de lieu>PoS: Absence d'arrêt intermédiaire

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Dans les modes "Blocs de déplacement" ou "Transm. directe de consigne/MDI", l'entrée de binecteur "Pas d'arrêt interm./Arrêt interm." (BI: p2640) n'est pas "1" pour lancer le mouvement.
Remède: Appliquer l'état logique "1" à l'entrée de binecteur "Pas d'arrêt interm./Arrêt interm." (BI: p2640) et redémarrer le mouvement.
Voir aussi: p2640 (PoS arrêt intermédiaire (signal 0))

207487 <Indication de lieu>PoS: Refuser contrat de déplacement manque

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Dans les modes "Blocs de déplacement" ou "Transm. directe de consigne/MDI", l'entrée de binecteur "Pas refuser de contrat de déplac./Refuser de contrat de déplac." (BI: p2641) n'est pas "1" pour lancer le mouvement.
Remède: Appliquer l'état logique "1" à l'entrée de binecteur "Pas refuser de contrat de déplac./Refuser de contrat de déplac." (BI: p2641) et redémarrer le mouvement.
Voir aussi: p2641 (PoS annuler requête de déplacement (signal 0))

207488 <Indication de lieu>PoS: Positionnement relatif impossible

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Dans le mode "Transm. directe de consigne/MDI", un positionnement relatif (BI: p2648 = état 0) a été sélectionné en reprise continue (p2649 = 1).
Remède: Contrôler la commande.

207489 <Indication de lieu>PoS: Correction du point de référence en dehors de la fenêtre

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Pour la fonction "Référencement au vol", la différence entre la position mesurée sur le détecteur et la coordonnée du point de référence est en dehors de la fenêtre paramétrée.
Remède: - Contrôler la mécanique.
- Vérifier le paramétrage de la fenêtre (p2602).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207490 <Indication de lieu>PoS: Déblocage désactivé pendant le déplacement

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: - Dans le cas de l'affectation standard, il a pu se produire un autre défaut qui a eu pour conséquence la désactivation des signaux de déblocage.
- L'entraînement se trouve dans l'état "Blocage enclenchement" (pour l'affectation standard).
Remède: - Définir les signaux de déblocage ou contrôler et éliminer la cause du défaut apparu en premier (pour l'affectation standard).
- Contrôler l'affectation pour le déblocage du positionneur simple.

207491 <Indication de lieu>PoS: Came d'arrêt sens moins atteinte

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET3
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: L'état logique 0 a été détecté sur l'entrée binecteur BI: p2569, c'est-à-dire que la came d'arrêt sens moins a été atteinte.
La came d'arrêt moins a été accostée par un déplacement dans le sens positif, c.-à-d. que le câblage de la came d'arrêt est incorrect.
Voir aussi: p2569 (PoS Came d'ARRET Moins)
Remède: - Quitter la came d'arrêt moins par un déplacement dans le sens positif et repositionner l'axe dans la plage de déplacement valide.
- Vérifier le câblage de la came d'arrêt.

207492 <Indication de lieu>PoS: Came d'arrêt sens plus atteinte

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET3
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: L'état logique 0 a été détecté sur l'entrée binecteur BI: p2570, c'est-à-dire que la came d'arrêt sens plus a été atteinte.
La came d'arrêt plus a été accostée par un déplacement dans le sens négatif, c.-à-d. que le câblage de la came d'arrêt est incorrect.
Voir aussi: p2570 (PoS Came d'ARRET Plus)
Remède: - Quitter la came d'arrêt sens plus par un déplacement dans le sens négatif et repositionner l'axe dans la plage de déplacement valide.
- Vérifier le câblage de la came d'arrêt.

207493 <Indication de lieu>RPos: Mesure de position hors tolérances

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La mesure de position est sortie de la plage de tolérance (-2147483648 ... 2147483647).
Ce dépassement réinitialise l'état "Référencé" ou l'état "Référencement système de mesure absolu".
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La mesure de position (r2521) est sortie de la plage de tolérance.
2: La mesure de position du capteur Gn_XIST2 (r0483) ou la valeur absolue après le réducteur force (r2723) est sortie de la plage de tolérance.
3: La valeur maximale du capteur multipliée par le facteur de conversion de la position absolue (r0483 ou r2723) d'incréments en unités de longueur (UL) est en dehors de la plage de tolérance pour la représentation de la mesure de position.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Réduire le cas échéant la plage de déplacement ou la résolution de position (p2506).
Augmenter la résolution fine de la mesure de position absolue (p0419).
Remarque concernant la valeur de défaut = 3 :
Si la valeur de la position absolue maximale possible (UL) est supérieure à 4294967296, aucune correction n'est possible en raison du dépassement.
Pour les capteurs rotatifs la position absolue maximale possible (UL) se calcule comme suit :
1. Capteur moteur sans suivi de position :
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) pour les capteurs multitours
2. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur de mesure
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur force :
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur force et de mesure :
p2506 * p2721
5. Capteur direct sans suivi de position :
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 pour les capteurs multitours
6. Capteur direct avec suivi de position pour réducteur de mesure :
p2506 * p0412

207494 <Indication de lieu>RPos: Commutation du jeu de paramètres d'entraînement en cours de service

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Une commutation du jeu de paramètres d'entraînement (commutation DDS) avec modification des conditions mécaniques (p2503 .. 2506), du sens de rotation (p1821) ou de l'affectation du capteur (p2502) a été demandée pendant le fonctionnement.
Remède: Pour commuter le jeu de paramètres d'entraînement, quitter d'abord le mode "Fonctionnement".

207495 <Indication de lieu>RPos: Fonction de référence interrompue

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une fonction de référence (Recherche du repère de référence ou Traitement du signal détecteur) a été interrompue.
- Une erreur de capteur s'est produite (Gn_ZSW.15 = 1).
- La mesure de position a été définie pendant que la fonction de référence était active.
- La Recherche du repère de référence et le Traitement du signal détecteur ont été activés simultanément (BI: p2508 et BI: p2509 = état 1).
- La fonction de référence activée (Recherche du repère de référence ou Traitement du signal détecteur) a été désactivée (BI: p2508 et BI: p2509 = état 0).

Remède:
- Vérifier et éliminer les causes.
- Annuler la commande (BI: p2508 et BI: p2509 = état 0) et activer la fonction voulue.

207496 <Indication de lieu>PoS: Déblocage impossible

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le déblocage du positionneur simple n'est pas possible car au moins un signal est manquant.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1: Déblocage PoS manque (BI: p2656).
2: Mesure de position valide Signalisation en retour manque (BI: p2658).
Voir aussi: p2656 (PoS Positionneur simple Déblocage), p2658 (PoS Mesure de position valide Signalisation en retour)

Remède: Vérifier les entrées binecteurs et signaux correspondants.

207497 <Indication de lieu>RP: Valeur de forçage de position activée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La mesure de position est réglée à la valeur reçue par CI: p2515 pendant que BI: p2514 = 1. Un éventuel signal d'erreur ne peut pas être annulé par la régulation.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement lorsque BI: p2514 = 0.

207498 <Indication de lieu>LR: Traitement du détecteur impossible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut est apparu lors du traitement du détecteur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
6: La borne d'entrée pour le détecteur n'a pas été paramétrée.
4098: Défaut d'initialisation du détecteur.
4100: Fréquence trop élevée des impulsions de mesure.
> 50000 : Le cycle de mesure n'est pas un multiple entier du cycle du régulateur de position.

Remède: Désactiver le traitement du détecteur (BI: p2509 = 0).
Valeur d'alarme = 6:
Régler la borne d'entrée pour le détecteur (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Valeur d'alarme = 4098:
Vérifier le matériel de Control Unit.
Valeur d'alarme = 4100:
Réduire la fréquence des impulsions de mesure sur le détecteur.
Valeur d'alarme > 50000:
Régler sur une valeur entière le rapport entre le cycle de mesure et le cycle du régulateur de position.
A cet effet, le cycle de mesure actuel effectif peut être déterminé comme suit à partir de la valeur d'alarme :
Tmes[125µs] = valeur d'alarme - 50000.
Avec Profibus, le cycle de mesure correspond au cycle Profibus r2064[1].
Sans Profibus, le cycle de mesure est un temps de cycle interne non influençable.

207499 <Indication de lieu>EPOS: Came d'inversion accostée dans le mauvais sens

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET3

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La came d'inversion MOINS a été accostée dans le sens positif ou bien la came d'inversion PLUS a été accostée dans le sens négatif.
Voir aussi: p2613 (PoS Prise de référence Came d'inversion de sens Moins), p2614 (PoS Prise de référence Came d'inversion de sens Plus)

Remède: - Vérifier le câblage de la came d'inversion (BI: p2613, BI: p2614).
- Vérifier le sens dans lequel la came d'inversion doit être accostée.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207500 <Indication de lieu>Entraînement: Jeu de paramètres PDS de la partie puissance non configuré

Valeur de message: jeu de paramètres d'entraînement: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Seulement pour unités d'alimentation/récupération régulées:
Le jeu de paramètres de la partie puissance n'a pas été configuré, c.-à-d. qu'aucun numéro de jeu de paramètres n'a été inscrit dans le jeu de paramètres d'entraînement.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du jeu de paramètres d'entraînement de p0185.

Remède: Entrer dans p0185 l'indice du jeu de paramètres de la partie puissance correspondant au jeu de paramètres d'entraînement.

207501 <Indication de lieu>Entraînement: Jeu de paramètres moteur MDS non configuré

Valeur de message: jeu de paramètres d'entraînement: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Seulement pour parties puissance:
Le jeu de paramètres moteur n'a pas été configuré, c.-à-d. qu'aucun numéro de jeu de paramètres n'a été inscrit dans le jeu de paramètres d'entraînement correspondant.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
La valeur de défaut contient le numéro du jeu de paramètres d'entraînement de p0186.

Remède: Entrer dans p0186 l'indice du jeu de paramètres de la partie puissance correspondant au jeu de paramètres moteur.
Voir aussi: p0186 (Jeu de paramètres moteur (MDS) Numéro)

207502 <Indication de lieu>Entraînement: Jeu de paramètres codeur EDS non configuré

Valeur de message: jeu de paramètres d'entraînement: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Seulement pour parties puissance:
Le jeu de paramètres codeur n'a pas été configuré, c.-à-d. qu'aucun numéro de jeu de paramètres n'a été inscrit dans le jeu de paramètres d'entraînement correspondant.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
La valeur de défaut contient les numéros de jeux de paramètres variateur de p0187, p0188 ou p0189.
La valeur de défaut est augmentée du numéro de capteur 100 * (ex. pour p0189: valeur de défaut 3xx avec xx = numéro de jeu de paramètres).

Remède: L'indice du jeu de paramètres codeur associé au jeu de paramètres d'entraînement doit être introduit dans p0187 (1er capteur), p0188 (2ème capteur) ou p0189 (3ème capteur).

207504 <Indication de lieu>Entraînement: Jeu de paramètres moteur affecté à aucun jeu de paramètres d'entraînement

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Un jeu de paramètres de moteur n'est affecté à aucun jeu de paramètres d'entraînement.
Dans les jeux de paramètres d'entraînement, tous les jeux de paramètres moteur doivent être affectés par le numéro MDS (p0186[0...n]). Le nombre de jeux de paramètres d'entraînement présents doit être au moins égal au nombre de jeux de paramètres moteur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du jeu de paramètres de moteur non affecté.

Remède: Dans les jeux de paramètres d'entraînement, affecter le jeu de paramètres moteur non affecté par le numéro MDS (p0186[0...n]).
- Vérifier si tous les jeux de paramètres moteur sont affectés aux jeux de paramètres d'entraînement.
- Le cas échéant, supprimer les jeux de paramètres moteur superflus.
- Le cas échéant, créer des jeux de paramètres d'entraînement et les affecter aux jeux de paramètres moteur correspondants.
Voir aussi: p0186 (Jeu de paramètres moteur (MDS) Numéro)

207509 <Indication de lieu>Entraînement: Numéro de composant manquant

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le jeu de paramètres du moteur (MDS) ou du codeur (EDS) affecté au jeu de paramètres d'entraînement (DDS) ne dispose d'aucun numéro de composant.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
nnmmmxxyyy
nn : numéro du MDS/EDS.
mmm : numéro de paramètre du numéro de composant manquant.
xx : numéro du DDS auquel est affecté le MDS/EDS.
yyy : numéro de paramètre qui référence le MDS/EDS.
Exemple :
p0186[7] = 5 : le MDS 5 est affecté au DDS 7.
p0131[5] = 0 : aucun numéro de composant n'est réglé dans le MDS 5.
Valeur d'alarme = 0513107186

Remède: Ne plus affecter le MDS/EDS dans les jeux de paramètres d'entraînement via p0186, p0187, p0188, p0189 ou régler un numéro de composant valide.
Voir aussi: p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

207510 <Indication de lieu>Entraînement: Capteurs identiques dans le jeu de paramètres d'entraînement

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Plusieurs capteurs avec un numéro de composant identique sont affectés à un jeu de paramètres d'entraînement unique. Plusieurs capteurs identiques ne peuvent pas fonctionner ensemble dans un jeu de paramètres d'entraînement.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1000 * premier capteur identique + 100 * deuxième capteur identique + jeu de paramètres d'entraînement
Exemple :
La valeur de défaut = 1203 signifie:
Dans le jeu de paramètres d'entraînement 3 le premier capteur (p0187[3]) et le deuxième capteur (p0188[3]) sont identiques.

Remède: Affecter des capteurs différents au jeu de paramètres d'entraînement.
Voir aussi: p0141, p0187, p0188, p0189

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207511 <Indication de lieu>Entraînement: Affectation multiple du capteur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Chaque capteur ne doit être affecté qu'à un seul entraînement, et dans chaque jeu de paramètres d'un entraînement, il doit toujours être capteur 1, capteur 2, ou capteur 3. Cette affectation univoque n'a pas été respectée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Les deux paramètres sous forme codée qui renvoient au même numéro de composant.
Premier paramètre:
Indice: première et deuxième place décimale (99: EDS attribué à aucun DDS)
Numéro de paramètre: troisième position décimale (1 pour p0187, 2 pour p0188, 3 pour p0189 et 4 pour "EDS attribué à aucun DDS")
Numéro d'entraînement: quatrième et cinquième position décimale
Deuxième paramètre:
Indice: sixième et septième place décimale (99: EDS attribué à aucun DDS)
Numéro de paramètre: huitième position décimale (1 pour p0187, 2 pour p0188, 3 pour p0189 et 4 pour "EDS attribué à aucun DDS")
Numéro d'entraînement: neuvième et dixième position décimale
Voir aussi: p0141 (Interface capteur (Sensor Module) Numéro de composant)

Remède: Corriger l'utilisation double d'un numéro de composant à l'aide des deux paramètres codés dans la valeur du défaut.

207512 <Indication de lieu>Entraînement: Commutation du jeu de paramètres de codeur non paramétrable

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: p0141 a généré une commutation non autorisée du jeu de paramètres de codeur. Dans cette version de firmware, une commutation du jeu de paramètres de codeur est n'est autorisée que pour les composants disponibles dans la topologie réelle.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de jeu de paramètres EDS incorrect.
Voir aussi: p0187 (Capteur 1 Jeu de paramètres codeur Numéro), p0188 (Capteur 2 Jeu de paramètres codeur Numéro), p0189 (Capteur 3 Jeu de paramètres codeur Numéro)

Remède: Chaque jeu de paramètres de codeur doit être affecté à un connecteur femelle DRIVE-CLiQ qui lui est propre. Les numéros de composant des interfaces de capteur (p0141) doivent présenter des valeurs différentes à l'intérieur d'un objet entraînement.
Les conditions suivantes doivent être appliquées:
p0141[0] différent de p0141[1] différent de ... différent de p0141[n]

207514 <Indication de lieu>Entraînement: La structure de données ne correspond pas à Interface Mode

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le mode Interface "SIMODRIVE 611 universal" a été réglé (p2038 = 1) et la structure de données ne correspond pas à ce mode.
La structure de données devrait obéir à la règle suivante:
Au sein du groupe de 8 jeux de paramètres d'entraînement, l'affectation au jeu de paramètres moteur doit être la même:
p0186[0] = p0186[1] = ... = p0186[7]
p0186[8] = p0186[9] = ... = p0186[15]
p0186[16] = p0186[17] = ... = p0186[23]
p0186[24] = p0186[25] = ... = p0186[31]
Voir aussi: p0180, p0186, p2038

Remède: - Réaliser la structure des données selon les règles du mode interface "SIMODRIVE 611 universal".
- Vérifier le mode interface (p2038).

207515 <Indication de lieu>Entraînement: Erreur dans la liaison entre partie puissance et moteur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Dans le jeu de paramètres d'entraînement, on a affecté à une partie puissance (via PDS) un moteur (via MDS) qui n'est pas prévu dans la topologie préscrite.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du jeu de paramètres d'entraînement mal paramétré.

Remède: - Affecter au jeu de paramètres d'entraînement une combinaison moteur-partie puissance autorisée par la topologie préscrite.
- Adapter la topologie préscrite.
Voir aussi: p0121 (Partie puissance Numéro de composant), p0131 (Moteur Numéro de composant), p0186 (Jeu de paramètres moteur (MDS) Numéro)

207516 <Indication de lieu>Entraînement: Remise en service du jeu de paramètres

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La correspondance entre jeu de param. entraînement et jeu de param. moteur (p0186) ou entre jeu de param. entraînement et jeu de param. codeur (p0187) a été modifiée. De ce fait, il faut effectuer une nouvelle mise en service du jeu de paramètres d'entraînement.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Jeu de paramètres d'entraînement à remettre en service.

Remède: Effectuer la mise en service du jeu de paramètres d'entraînement indiqué dans la valeur de défaut (r0949).

207517 <Indication de lieu>Entraînement: Erreur de paramétrage de la commutation du jeu de paramètres de codeur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un MDS ne peut pas avoir deux capteurs moteurs différents dans deux DDS différents.
Le paramétrage suivant génère donc une erreur:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 0, p0187[0] = 1
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Les 16 bits inférieurs indiquent le premier DDS, les 16 bits supérieurs indiquent le deuxième DDS.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Si l'on souhaite faire fonctionner un moteur tantôt avec un capteur moteur, tantôt avec l'autre capteur moteur, il convient de créer deux MDS différents dans lesquels les paramètres moteur seront identiques.
Exemple :
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

207518 <Indication de lieu>Entraînement: Erreur de paramétrage de la commutation du jeu de paramètres moteur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le paramétrage incorrect de deux jeux de paramètres moteur a été constaté.
Les paramètres r0313 (calculé à partir de p0314, p0310, p0311), r0315 et p1982 ne peuvent avoir des valeurs différentes que si les jeux de paramètres moteur sont affectés à des moteurs différents.
L'affectation aux moteurs ou aux contacteurs s'effectue via p0827.
Il est impossible de commuter les jeux de paramètres.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
xxxxyyyy:
xxxx: premier DDS avec MDS affecté, yyyy: deuxième DDS avec MDS affecté

Remède: Corriger le paramétrage des jeux de paramètres moteur.

207519 <Indication de lieu>Entraînement: Erreur de paramétrage de la commutation de moteur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le réglage p0833.0 = 1 permet de choisir la commutation de moteur par l'application. C'est pourquoi p0827 doit avoir des valeurs différentes dans les jeux de paramètres moteur concernés.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
xxxxyyyy:
xxxx: premier MDS, yyyy: deuxième MDS

Remède: - Paramétrer différemment (p0827) les jeux de paramètres moteur concernés
- Sélectionner le réglage p0833.0 = 0 (commutation du moteur par l'entraînement).

207520 <Indication de lieu>Entraînement: Impossible d'exécuter la commutation de moteur.

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Impossible d'exécuter la commutation de moteur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1:
impossible d'ouvrir le contacteur pour le moteur actif en ce moment car la vitesse (r0063) d'un moteur synchrone est supérieure à la vitesse de transition au défluxage (p3048). Tant que r0063 > p0348, le courant n'est pas diminué dans le moteur malgré la suppression des impulsions.
2:
la signalisation en retour "Contacteur ouvert" n'a pas été détectée dans le délai de 1 s.
3:
la signalisation en retour "Contacteur fermé" n'a pas été détectée dans le délai de 1 s.

Remède: Valeur d'alarme = 1:
régler une vitesse inférieure à la vitesse de transition au défluxage (r0063 < p0348).
Valeur d'alarme = 2, 3 :
vérifier les signalisations en retour du contacteur concerné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207530 <Indication de lieu>Entraînement: Jeu de paramètres d'entraînement DDS non disponible

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le jeu de paramètres d'entraînement sélectionné n'existe pas (p0837 > p0180). Aucune commutation du jeu de paramètres d'entraînement n'est effectuée.
Voir aussi: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837
Remède: - Activer le jeu de paramètres d'entraînement existant.
- Créer des jeux de paramètres d'entraînement supplémentaires.

207541 <Indication de lieu>Entraînement: Commutation de jeu de paramètres impossible

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La commutation sélectionnée de jeu de paramètres d'entraînement et la commutation de moteur correspondante ne sont pas possibles et ne sont pas effectuées.
Dans le cas des moteurs synchrones, le contacteur de moteur ne peut être manoeuvré qu'à une vitesse inférieure à la vitesse de transition au défluxage (r0063 < p0348).
Voir aussi: r0063, p0348
Remède: Réduire la vitesse à une valeur inférieure à la vitesse de transition au défluxage.

207550 <Indication de lieu>Entraînement: Réinitialisation des paramètres du capteur impossible

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Lors de l'exécution d'un réglage usine (ex. via p0970 = 1), la réinitialisation des paramètres de capteur a été impossible. Les paramètres du capteur sont lus directement à partir du capteur via DRIVE-CLiQ.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de composant du capteur concerné.
Remède: - Répéter le processus.
- Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.

207551 <Indication de lieu>Entraînement Capteur: Aucune information sur l'angle de commutation

Valeur de message: cause du défaut : %1, jeu de paramètres d'entraînement : %2
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2 (CCRI / FREIN_CC)
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: L'information d'angle de commutation manque. La régulation de moteurs synchrones n'est donc pas possible.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
yyyyxxxx déc : yyyy = cause du défaut, xxxx = jeu de paramètres d'entraînement
yyyy = 1 déc :
Le capteur moteur utilisé ne fournit pas d'angle de commutation absolu.
yyyy = 2 déc :
Le rapport de transmission réglé pour le réducteur de mesure est incompatible avec le nombre de paires de pôles du moteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Pour cause du défaut = 1 :
- Vérifier le paramétrage du capteur (p0404).
- Utiliser des capteurs avec voie C/D, interface EnDat ou des capteurs à effet Hall.
- Utiliser un capteur avec voie A/B sinusoïdale pour lequel le nombre de paires de pôles de moteur (r0313) est un multiple entier du nombre de traits du codeur (p0408).
- Activer l'identification de position des pôles (p1982 = 1).

Pour cause du défaut = 2 :
- Le quotient Nombre de paires de pôles / Rapport de transmission du réducteur de mesure (p0314 * p0433) / p0432) doit être entier.

Remarque :
En cas de fonctionnement avec une voie C/D, ce quotient doit être inférieur ou égal à 8.
Voir aussi: p0402, p0404, p0432, p0433

207552 <Indication de lieu>Entraînement Capteur: Configuration de capteur non supportée

Valeur de message: cause du défaut : %1, numéro de composant: %2, jeu de paramètres codeur: %3

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La configuration de capteur demandée n'est pas supportée. Dans p0404, seuls les bits signalés par l'évaluation de capteur dans r0456 comme étant pris en charge, peuvent être demandés.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Mot de poids faible octet de poids faible: numéro de jeu de paramètres du codeur
Mot de poids faible octet de poids fort: numéro de composant
Mot de poids fort:
L'évaluation de capteur ne supporte pas une fonction sélectionnée dans p0404.
1: Codeur sin/cos avec piste absolue (supporté par SME25).
3: Capteur à signaux rectangulaires (supporté par SMC30).
4: Codeur sin/cos (supporté par SMC20, SMI20, SME20, SME25).
12: Codeur sin/cos avec repère de référence (supporté par SME20).
15: Commutation avec top zéro sur des moteurs synchrones à excitation séparée avec VECTORMV.
23: Résolveur (supporté par SMC10, SMI10).
65535: Autre fonction (comparer r0456 et p0404).
Voir aussi: p0404 (Configuration du capteur effective), r0456 (Configuration du capteur supportée)

Remède:
- Vérifier le paramétrage du capteur (p0400, p0404).
- Utiliser l'évaluation de capteur approprié (r0456).

207553 <Indication de lieu>Entraînement capteur: Configuration du Sensor Module non supportée

Valeur de message: jeu de paramètres codeur: %1, premier bit incorrect : %2, paramètre incorrect : %3

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La configuration demandée n'est pas supportée par le Sensor-Module.
En cas de p0430 incorrect (cc = 0) :
- Dans p0430 (fonctions demandées), au moins un bit a été mis à 1 qui ne l'est pas dans r0458 (fonctions prises en charge) (exception : bit 19, 28, 29, 30, 31).
- p1982 est > 0 (identification de la position des pôles demandée), mais r0458.16 = 0 (identification de la position des pôles non prise en charge).

En cas de p0437 incorrect (cc = 1) :
- Dans p0437 (fonctions demandées), au moins un bit a été mis à 1 qui ne l'est pas dans r0459 (fonctions prises en charge).

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex
aa : numéro de jeu de paramètres capteur
bb : premier bit incorrect
cc : paramètre incorrect

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

cc = 0 : p0430 est le paramètre incorrect
cc = 1 : p0437 est le paramètre incorrect
dd : réservé (toujours 0)

Remède: - Vérifier le paramétrage du capteur (p0430, p0437).
- Vérifier l'identification de position des pôles (p1982).
- Utiliser l'évaluation de capteur approprié (r0458, r0459).
Voir aussi: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

207555 <Indication de lieu>Entraînement Capteur: Configuration Suivi de position

Valeur de message: numéro de composant: %1, jeu de paramètres codeur: %2, jeu de paramètres entraînement: %3, cause du défaut : %4

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La configuration du suivi de position n'est pas supportée.
Le suivi de position ne peut être activé que pour les codeurs absolus.
Dans le cas des axes linéaires, le suivi de position du réducteur force et du réducteur de mesure ne peut pas être activé simultanément.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ddccbbaa hex
aa = jeu de paramètres de codeur
bb = numéro de composant
cc = jeu de paramètres d'entraînement
dd = cause du défaut
dd = 00 hex = 0 déc
On n'utilise pas de codeur absolu.
dd = 01 hex = 1 déc
Il est impossible d'activer le suivi de position pour cause de capacité insuffisante de la NVRAM interne ou absence de NVRAM dans la Control Unit.
dd = 02 hex = 2 déc
Dans le cas d'un axe linéaire, le suivi de position a été activé pour le réducteur force et de mesure.
dd = 03 hex = 3 déc
Il est impossible d'activer le suivi de position car il existe déjà un suivi de position pour ce jeu de paramètres de codeur avec un autre rapport de transmission, type d'axe ou fenêtre de tolérance.
dd = 04 hex = 4 déc
Un codeur linéaire est utilisé.
Voir aussi: p0404 (Configuration du capteur effective), p0411 (Réducteur de mesure Configuration)

Remède: - Utiliser un codeur absolu
- Désactiver le suivi de position le cas échéant (p0411 pour réducteur de mesure, p2720 pour réducteur force).
- Utiliser une Control Unit avec suffisament de NVRAM.
- N'activer le suivi de position du réducteur force dans le même jeu de paramètres de codeur que si le rapport de transmission (p2504, p2505), le type d'axe (p2720.1) et la fenêtre de tolérance (p2722) sont identiques.

207556 <Indication de lieu>Réducteur de mesure: Suivi de position Mesure maximale dépassée

Valeur de message: numéro de composant : %1, jeu de paramètres codeur: %2

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le suivi de position a été configuré sur le réducteur de mesure et l'entraînement/capteur détecte une possible mesure maximale de position absolue (r0483) qui ne peut pas être représentée au sein des 32 bits.
Valeur maximale: p0408 * p0412 * 2^p0419
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Mot de poids faible octet de poids faible: numéro de jeu de paramètres du codeur
Mot de poids faible octet de poids fort: numéro de composant
Voir aussi: p0408, p0412, p0419

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Diminuer la résolution fine (p0419).
- Diminuer la résolution multitour (p0412).
Voir aussi: p0412 (Réducteur de mesure Codeur absolu rotatif Tours virtuels), p0419 (Résolution fine Valeur absolue Gx_XIST2 (en bits))

207557 <Indication de lieu>Capteur 1 : les coordonnées du point de référence ne sont pas dans la plage admissible

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La coordonnée du point de référence reçue lors du référencement du capteur via l'entrée connecteur CI:p2599 se trouve au-delà de la moitié de l'étendue du capteur et ne peut pas être prise comme position actuelle de l'axe. La valeur maximale admissible est indiquée dans les informations complémentaires.
Remède: Paramétrer la coordonnée du point de référence inférieure à la valeur issue des informations complémentaires.
Voir aussi: p2598 (PoS Coordonnées du point de référence Source de signal)

207558 <Indication de lieu>Capteur 2 : les coordonnées du point de référence ne sont pas dans la plage admissible

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La coordonnée du point de référence reçue lors du référencement du capteur via l'entrée connecteur CI:p2599 se trouve au-delà de la moitié de l'étendue du capteur et ne peut pas être prise comme position actuelle de l'axe. La valeur maximale admissible est indiquée dans les informations complémentaires.
Remède: Paramétrer la coordonnée du point de référence inférieure à la valeur issue des informations complémentaires.
Voir aussi: p2598 (PoS Coordonnées du point de référence Source de signal)

207559 <Indication de lieu>Capteur 3 : les coordonnées du point de référence ne sont pas dans la plage admissible

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La coordonnée du point de référence reçue lors du référencement du capteur via l'entrée connecteur CI:p2599 se trouve au-delà de la moitié de l'étendue du capteur et ne peut pas être prise comme position actuelle de l'axe. La valeur maximale admissible est indiquée dans les informations complémentaires.
Remède: Paramétrer la coordonnée du point de référence inférieure à la valeur issue des informations complémentaires.
Voir aussi: p2598 (PoS Coordonnées du point de référence Source de signal)

207560 <Indication de lieu>Entraînement capteur: Le nombre de traits n'est pas une puissance de 2

Valeur de message: jeu de paramètres codeur: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Sur les codeurs absolus rotatifs, le nombre de traits dans p0408 doit être une puissance de 2.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
La valeur de défaut contient le numéro du jeu de paramètres codeur concerné.

Remède: - Vérifier le paramétrage (p0408, p0404.1, r0458.5).
- Le cas échéant mettre à jour le firmware du Sensor Module.

207561 <Indication de lieu>Entraînement capteur: Le nombre de traits multitour n'est pas une puissance de 2

Valeur de message: jeu de paramètres codeur: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La résolution multitour dans p0421 doit être une puissance de 2.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
La valeur de défaut contient le numéro du jeu de paramètres codeur concerné.

Remède: - Vérifier le paramétrage (p0421, p0404.1, r0458.5).
- Le cas échéant mettre à jour le firmware du Sensor Module.

207562 <Indication de lieu>Entraînement capteur: Suivi de position codeur incrémental impossible

Valeur de message: cause du défaut : %1, numéro de composant: %2, jeu de paramètres codeur: %3

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le suivi de position demandé n'est pas pris en charge pour les codeurs incrémentaux.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
ccccbbaa hex
aa = numéro de jeu de paramètres codeur
bb = numéro de composant
cccc = cause du défaut
cccc = 00 hex = 0 déc
Ce type de capteur ne prend pas en charge la fonction "Suivi de position codeur incrémental".
cccc = 01 hex = 1 déc
Il est impossible d'activer le suivi de position pour cause de capacité insuffisante de la NVRAM interne ou absence de NVRAM dans la Control Unit.
cccc = 04 hex = 4 déc
Un codeur linéaire utilisé n'est pas pris en charge par la fonction de suivi de position.
Voir aussi: p0404 (Configuration du capteur effective), p0411 (Réducteur de mesure Configuration), r0456 (Configuration du capteur supportée)

Remède: - Vérifier le paramétrage du capteur (p0400, p0404).
- Utiliser une Control Unit avec suffisament de NVRAM.
- Le cas échéant, désactiver le suivi de position pour le codeur incrémental (p0411.3 = 0).

207565 <Indication de lieu>Entraînement: Défaut de capteur Interface de capteur PROFIdrive 1

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut du capteur 1 est signalé via l'interface de capteur PROFIdrive (G1_ZSW.15).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Code d'erreur dans G1_XIST2, voir description pour r0483.
Remarque :
Cette alarme est générée uniquement avec p0480[0] différent de zéro.

Remède: Acquitter le défaut de capteur avec le mot de commande de capteur (G1_STW.15 = 1).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207566 <Indication de lieu>Entraînement: Défaut de capteur Interface de capteur PROFIdrive 2

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut du capteur 2 est signalé via l'interface de capteur PROFIdrive (G2_ZSW.15).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Code d'erreur dans G2_XIST2, voir description pour r0483.
Remarque :
Cette alarme est générée uniquement avec p0480[1] différent de zéro.

Remède: Acquitter le défaut de capteur avec le mot de commande de capteur (G2_STW.15 = 1).

207567 <Indication de lieu>Entraînement: Défaut de capteur Interface de capteur PROFIdrive 3

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut du capteur 3 est signalé via l'interface de capteur PROFIdrive (G3_ZSW.15).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Code d'erreur dans G3_XIST2, voir description pour r0483.
Remarque :
Cette alarme est générée uniquement avec p0480[2] différent de zéro.

Remède: Acquitter le défaut de capteur avec le mot de commande de capteur (G3_STW.15 = 1).

207569 <Indication de lieu>Impossible d'identifier le capteur

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Aucun capteur n'a été identifié lors de l'identification du capteur avec p0400 = 10100.
Cause possible : le capteur est incorrect ou absent, le câble de capteur est incorrectement connecté au Sensor Module ou absent, le composant DRIVE-CLiQ n'est pas connecté sur DRIVE-CLiQ.
Remarque :
L'identification du capteur présuppose une prise en charge par le capteur et est possible dans les cas suivants :
capteur avec interface EnDat, moteur avec DRIVE-CLiQ.

Remède: - Vérifier le capteur ou le câble de capteur et éventuellement le connecter.
- Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ et éventuellement l'établir.
- Pour les capteurs impossible à identifier (par ex. capteurs sans interface EnDat), le type de capteur correspondant doit être introduit dans p0400.

207575 <Indication de lieu>Entraînement: Capteur moteur non prêt

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: ARRET2 (CAPTEUR)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le capteur moteur émet le signal "non prêt".
- L'initialisation du capteur 1 (capteur moteur) a échoué.
- La fonction "Capteur en stationnement" est active (mot de commande capteur G1_STW.14 = 1).
- L'interface du capteur (Sensor Module) est désactivée (p0145).
- Le Sensor Module présente un défaut.

Remède: Evaluer les autres défauts se produisant sur le capteur 1.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207576 <Indication de lieu>Entraînement: Fonctionnement sans capteur actif à cause d'un défaut

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le fonctionnement sans capteur est actif à cause d'un défaut (r1407.13).
La réaction voulue à un défaut de capteur est paramétrée dans p0491.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)
Remède:

207577 <Indication de lieu>Capteur 1: Traitement du détecteur impossible

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Un défaut est apparu lors du traitement du détecteur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
6: La borne d'entrée pour le détecteur n'a pas été paramétrée.
4098: Défaut d'initialisation du détecteur.
4100: Fréquence trop élevée des impulsions de mesure.
4200: Le cycle PROFIBUS n'est pas un multiple entier du cycle du régulateur de position.
Remède: Désactiver le traitement du détecteur (BI: p2509 = 0).
Valeur d'alarme = 6:
Régler la borne d'entrée pour le détecteur (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Valeur d'alarme = 4098:
Vérifier le matériel de Control Unit.
Valeur d'alarme = 4100:
Réduire la fréquence des impulsions de mesure sur le détecteur.
Valeur d'alarme = 4200:
Régler sur une valeur entière le rapport du cycle PROFIBUS sur le cycle du régulateur de position.

207578 <Indication de lieu>Capteur 2: Traitement du détecteur impossible

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Un défaut est apparu lors du traitement du détecteur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
6: La borne d'entrée pour le détecteur n'a pas été paramétrée.
4098: Défaut d'initialisation du détecteur.
4100: Fréquence trop élevée des impulsions de mesure.
4200: Le cycle PROFIBUS n'est pas un multiple entier du cycle du régulateur de position.
Remède: Désactiver le traitement du détecteur (BI: p2509 = 0).
Valeur d'alarme = 6:
Régler la borne d'entrée pour le détecteur (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Valeur d'alarme = 4098:
Vérifier le matériel de Control Unit.
Valeur d'alarme = 4100:
Réduire la fréquence des impulsions de mesure sur le détecteur.
Valeur d'alarme = 4200:
Régler sur une valeur entière le rapport du cycle PROFIBUS sur le cycle du régulateur de position.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207579 <Indication de lieu>Capteur 3: Traitement du détecteur impossible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut est apparu lors du traitement du détecteur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
6: La borne d'entrée pour le détecteur n'a pas été paramétrée.
4098: Défaut d'initialisation du détecteur.
4100: Fréquence trop élevée des impulsions de mesure.
4200: Le cycle PROFIBUS n'est pas un multiple entier du cycle du régulateur de position.

Remède: Désactiver le traitement du détecteur (BI: p2509 = 0).
Valeur d'alarme = 6:
Régler la borne d'entrée pour le détecteur (p0488, p0489 ou p2517, p2518).
Valeur d'alarme = 4098:
Vérifier le matériel de Control Unit.
Valeur d'alarme = 4100:
Réduire la fréquence des impulsions de mesure sur le détecteur.
Valeur d'alarme = 4200:
Régler sur une valeur entière le rapport du cycle PROFIBUS sur le cycle du régulateur de position.

207580 <Indication de lieu>Entraînement: Aucun Sensor Module avec un numéro de composant approprié

Valeur de message: jeu de paramètres codeur: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Aucun Sensor Module avec le numéro de composant spécifié dans p0141 n'a été trouvé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Jeu de données de capteur concerné (indice de p0141).

Remède: Corriger le paramètre p0141.

207581 <Indication de lieu>Capteur 1: Traitement incorrect de la mesure de position

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une erreur est survenue pendant le traitement de la mesure de position.

Remède: Contrôler le capteur pour le traitement de la mesure de position.
Voir aussi: p2502 (RPos Affectation des capteurs)

207582 <Indication de lieu>Capteur 2: Traitement incorrect de la mesure de position

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une erreur est survenue pendant le traitement de la mesure de position.

Remède: Contrôler le capteur pour le traitement de la mesure de position.
Voir aussi: p2502 (RPos Affectation des capteurs)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207583 <Indication de lieu>Capteur 3: Traitement incorrect de la mesure de position

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une erreur est survenue pendant le traitement de la mesure de position.
Remède: Contrôler le capteur pour le traitement de la mesure de position.
Voir aussi: p2502 (RPos Affectation des capteurs)

207584 <Indication de lieu>Capteur 1: Valeur de forçage de position activée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La mesure de position est réglée à la valeur reçue par CI: p2515 pendant que BI: p2514 = 1. Un éventuel signal d'erreur ne peut pas être annulé par la régulation.
Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement lorsque BI: p2514 = 0.

207585 <Indication de lieu>Capteur 2: Valeur de forçage de position activée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La mesure de position est réglée à la valeur reçue par CI: p2515 pendant que BI: p2514 = 1. Un éventuel signal d'erreur ne peut pas être annulé par la régulation.
Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement lorsque BI: p2514 = 0.

207586 <Indication de lieu>Capteur 3: Valeur de forçage de position activée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La mesure de position est réglée à la valeur reçue par CI: p2515 pendant que BI: p2514 = 1. Un éventuel signal d'erreur ne peut pas être annulé par la régulation.
Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement lorsque BI: p2514 = 0.

207587 <Indication de lieu>Capteur 1: Le traitement de la mesure de position n'a pas de capteur valide

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le problème suivant est survenu pendant le traitement de la mesure de position :
- Un jeu de paramètres de codeur est affecté, mais il ne contient pas de données (p0400 = 0) ou des données non valides (ex. p0408 = 0).
Remède: Vérifier les jeux de paramètres d'entraînement, les jeux de paramètres de codeur.
Voir aussi: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207588 <Indication de lieu>Capteur 2: Le traitement de la mesure de position n'a pas de capteur valide

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le problème suivant est survenu pendant le traitement de la mesure de position :
- Un jeu de paramètres de codeur est affecté, mais il ne contient pas de données (p0400 = 0) ou des données non valides (ex. p0408 = 0).
Remède: Vérifier les jeux de paramètres d'entraînement, les jeux de paramètres de codeur.
Voir aussi: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207589 <Indication de lieu>Capteur 3: Le traitement de la mesure de position n'a pas de capteur valide

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le problème suivant est survenu pendant le traitement de la mesure de position :
- Un jeu de paramètres de codeur est affecté, mais il ne contient pas de données (p0400 = 0) ou des données non valides (ex. p0408 = 0).
Remède: Vérifier les jeux de paramètres d'entraînement, les jeux de paramètres de codeur.
Voir aussi: p0187, p0188, p0189, p0400, p2502

207590 <Indication de lieu>Capteur 1: Commutation du jeu de paramètres d'entraînement en cours de fonctionnement

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une commutation du jeu de paramètres d'entraînement (commutation DDS) avec modification des conditions mécaniques ou de l'affectation de capteur (p2502) a été demandée en service.
Remède: Pour commuter le jeu de paramètres d'entraînement, quitter d'abord le mode "Fonctionnement".

207591 <Indication de lieu>Capteur 2: Commutation du jeu de paramètres d'entraînement en cours de fonctionnement

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une commutation du jeu de paramètres d'entraînement (commutation DDS) avec modification des conditions mécaniques ou de l'affectation de capteur (p2502) a été demandée en service.
Remède: Pour commuter le jeu de paramètres d'entraînement, quitter d'abord le mode "Fonctionnement".

207592 <Indication de lieu>Capteur 3: Commutation du jeu de paramètres d'entraînement en cours de fonctionnement

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une commutation du jeu de paramètres d'entraînement (commutation DDS) avec modification des conditions mécaniques ou de l'affectation de capteur (p2502) a été demandée en service.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Pour commuter le jeu de paramètres d'entraînement, quitter d'abord le mode "Fonctionnement".

207593 <Indication de lieu>Capteur 1: Dépassement de la plage de tolérance pour la mesure de position

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La mesure de position est sortie de la plage de tolérance (-2147483648 ... 2147483647).
Ce dépassement réinitialise l'état "Référencé" ou l'état "Référencement système de mesure absolu".
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La mesure de position (r2521) est sortie de la plage de tolérance.
2: La mesure de position du capteur Gn_XIST2 (r0483) ou la valeur absolue après le réducteur force (r2723) est sortie de la plage de tolérance.
3: La valeur maximale du capteur multipliée par le facteur de conversion de la position absolue (r0483 ou r2723) d'incréments en unités de longueur (UL) est en dehors de la plage de tolérance pour la représentation de la mesure de position.

Remède: Réduire le cas échéant la plage de déplacement ou la résolution de position.
Valeur d'alarme = 3:
Réduction de la résolution de position et du facteur de conversion :
- Réduire l'unité de longueur (UL) par tour de charge pour des codeurs rotatifs (p2506).
- Augmenter la résolution fine de la mesure de position absolue (p0419).

207594 <Indication de lieu>Capteur 2: Dépassement de la plage de tolérance pour la mesure de position

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La mesure de position est sortie de la plage de tolérance (-2147483648 ... 2147483647).
Ce dépassement réinitialise l'état "Référencé" ou l'état "Référencement système de mesure absolu".
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La mesure de position (r2521) est sortie de la plage de tolérance.
2: La mesure de position du capteur Gn_XIST2 (r0483) ou la valeur absolue après le réducteur force (r2723) est sortie de la plage de tolérance.
3: La valeur maximale du capteur multipliée par le facteur de conversion de la position absolue (r0483 ou r2723) d'incréments en unités de longueur (UL) est en dehors de la plage de tolérance pour la représentation de la mesure de position.

Remède: Réduire le cas échéant la plage de déplacement ou la résolution de position.
Valeur d'alarme = 3:
Réduction de la résolution de position et du facteur de conversion :
- Réduire l'unité de longueur (UL) par tour de charge pour des codeurs rotatifs (p2506).
- Augmenter la résolution fine de la mesure de position absolue (p0419).

207595 <Indication de lieu>Capteur 3: Dépassement de la plage de tolérance pour la mesure de position

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La mesure de position est sortie de la plage de tolérance (-2147483648 ... 2147483647).
Ce dépassement réinitialise l'état "Référencé" ou l'état "Référencement système de mesure absolu".
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La mesure de position (r2521) est sortie de la plage de tolérance.
2: La mesure de position du capteur Gn_XIST2 (r0483) ou la valeur absolue après le réducteur force (r2723) est sortie de la plage de tolérance.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

3: La valeur maximale du capteur multipliée par le facteur de conversion de la position absolue (r0483 ou r2723) d'incréments en unités de longueur (UL) est en dehors de la plage de tolérance pour la représentation de la mesure de position.

Remède: Réduire le cas échéant la plage de déplacement ou la résolution de position.
Valeur d'alarme = 3:
Réduction de la résolution de position et du facteur de conversion :
- Réduire l'unité de longueur (UL) par tour de charge pour des codeurs rotatifs (p2506).
- Augmenter la résolution fine de la mesure de position absolue (p0419).

207596 <Indication de lieu>Capteur 1: Fonction de référence interrompue

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une fonction de référence (Recherche du repère de référence ou Traitement du signal détecteur) a été interrompue.
- Une erreur de capteur s'est produite (Gn_ZSW.15 = 1).
- La mesure de position a été définie pendant que la fonction de référence était active.
- La Recherche du repère de référence et le Traitement du signal détecteur ont été activés simultanément (BI: p2508 et BI: p2509 = état 1).
- La fonction de référence activée (Recherche du repère de référence ou Traitement du signal détecteur) a été désactivée (BI: p2508 et BI: p2509 = état 0).

Remède: - Vérifier et éliminer les causes.
- Annuler la commande (BI: p2508 et BI: p2509 = état 0) et activer la fonction voulue.

207597 <Indication de lieu>Capteur 2: Fonction de référence interrompue

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une fonction de référence (Recherche du repère de référence ou Traitement du signal détecteur) a été interrompue.
- Une erreur de capteur s'est produite (Gn_ZSW.15 = 1).
- La mesure de position a été définie pendant que la fonction de référence était active.
- La Recherche du repère de référence et le Traitement du signal détecteur ont été activés simultanément (BI: p2508 et BI: p2509 = état 1).
- La fonction de référence activée (Recherche du repère de référence ou Traitement du signal détecteur) a été désactivée (BI: p2508 et BI: p2509 = état 0).

Remède: - Vérifier et éliminer les causes.
- Annuler la commande (BI: p2508 et BI: p2509 = état 0) et activer la fonction voulue.

207598 <Indication de lieu>Capteur 3: Fonction de référence interrompue

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une fonction de référence (Recherche du repère de référence ou Traitement du signal détecteur) a été interrompue.
- Une erreur de capteur s'est produite (Gn_ZSW.15 = 1).
- La mesure de position a été définie pendant que la fonction de référence était active.
- La Recherche du repère de référence et le Traitement du signal détecteur ont été activés simultanément (BI: p2508 et BI: p2509 = état 1).
- La fonction de référence activée (Recherche du repère de référence ou Traitement du signal détecteur) a été désactivée (BI: p2508 et BI: p2509 = état 0).

Remède: - Vérifier et éliminer les causes.
- Annuler la commande (BI: p2508 et BI: p2509 = état 0) et activer la fonction voulue.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207599 <Indication de lieu>Capteur 1: Référencement impossible

Valeur de message: jeu de paramètres d'entraînement: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La valeur maximale du capteur mutlipliée par le facteur de conversion de la position absolue (r0483 ou r2723) d'incréments en unités de longueur (UL) est en dehors de la plage de tolérance (-2147483648 ... 2147483647) pour la représentation de la mesure de position.

Remède: Si la valeur de la position absolue maximale possible (UL) est supérieure à 4294967296, aucune correction n'est possible en raison du dépassement.
Pour les capteurs rotatifs la position absolue maximale possible (UL) se calcule comme suit :
1. Capteur moteur sans suivi de position :
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) pour les capteurs multitours
2. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur de mesure
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur force :
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur force et de mesure :
p2506 * p2721
5. Capteur direct sans suivi de position :
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 pour les capteurs multitours
6. Capteur direct avec suivi de position pour réducteur de mesure :
p2506 * p0412

207600 <Indication de lieu>Capteur 2: Référencement impossible

Valeur de message: jeu de paramètres d'entraînement: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La valeur maximale du capteur mutlipliée par le facteur de conversion de la position absolue (r0483 ou r2723) d'incréments en unités de longueur (UL) est en dehors de la plage de tolérance (-2147483648 ... 2147483647) pour la représentation de la mesure de position.

Remède: Si la valeur de la position absolue maximale possible (UL) est supérieure à 4294967296, aucune correction n'est possible en raison du dépassement.
Pour les capteurs rotatifs la position absolue maximale possible (UL) se calcule comme suit :
1. Capteur moteur sans suivi de position :
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) pour les capteurs multitours
2. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur de mesure
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur force :
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur force et de mesure :
p2506 * p2721
5. Capteur direct sans suivi de position :
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 pour les capteurs multitours
6. Capteur direct avec suivi de position pour réducteur de mesure :
p2506 * p0412

207601 <Indication de lieu>Capteur 3: Référencement impossible

Valeur de message: jeu de paramètres d'entraînement: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La valeur maximale du capteur mutlipliée par le facteur de conversion de la position absolue (r0483 ou r2723) d'incréments en unités de longueur (UL) est en dehors de la plage de tolérance (-2147483648 ... 2147483647) pour la représentation de la mesure de position.

Remède: Si la valeur de la position absolue maximale possible (UL) est supérieure à 4294967296, aucune correction n'est possible en raison du dépassement.
Pour les capteurs rotatifs la position absolue maximale possible (UL) se calcule comme suit :
1. Capteur moteur sans suivi de position :
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) pour les capteurs multitours
2. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur de mesure
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur force :
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Capteur moteur avec suivi de position pour réducteur force et de mesure :
p2506 * p2721
5. Capteur direct sans suivi de position :
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 pour les capteurs multitours
6. Capteur direct avec suivi de position pour réducteur de mesure :
p2506 * p0412

207800 <Indication de lieu>Entraînement: Aucune partie puissance existante

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les paramètres de la partie puissance ne peuvent être lus ou aucun paramètre n'est sauvegardé dans la partie puissance.
La liaison entre la Control Unit et le Motor Module est coupée ou défectueuse.
Ce défaut se produit également lorsqu'une topologie incorrecte est sélectionnée dans le logiciel de mise en service et que ce paramétrage est chargé dans la Control Unit.
Voir aussi: r0200 (Partie puissance Numéro de code actuel)

Remède:
- Raccorder le câble de données à la partie puissance et remettre en marche la CU (POWER ON).
- Contrôler la Control Unit et la remplacer le cas échéant.
- Contrôler les câbles entre la Control Unit et le Motor Module.
- Après correction de la topologie, recharger les paramètres au moyen du logiciel de mise en service.

207801 <Indication de lieu>Entraînement: Surintensité mot.

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le courant limite admissible du moteur a été dépassé.
- La limite de courant efficace a été réglée trop bas.
- Le régulateur de courant n'est pas correctement réglé.
- Le moteur a été freiné avec un facteur trop élevé de correction de couple de décrochage.
- Mode U/f: valeur de rampe de montée trop faible ou charge trop élevée.
- Mode U/f: court-circuit dans le câble moteur ou défaut à la terre.
- Mode U/f: le courant du moteur est incompatible avec le courant du Motor Module.
Remarque :
Moteur synchrone: courant limite = 1,3 * p0323
Moteur asynchrone: courant limite = 1,3 * r0209

Remède:
- Vérifier les limites de courant (p0323, p0640).
- Vérifier les régulateurs de courant (p1715, p1717).
- Réduire le facteur de correction de couple de décrochage (p0326).
- Allonger la rampe de montée (p1318) ou diminuer la charge.
- Vérifier le moteur et les câbles moteur sur court-circuit et défaut à la terre.
- Vérifier la combinaison Motor Module / moteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207801 <Indication de lieu>Entraînement: Surintensité mot.

Valeur de message: -
Objet entraîn.: VECTOR
Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Le courant limite admissible du moteur a été dépassé.
- La limite de courant efficace a été réglée trop bas.
- Le régulateur de courant n'est pas correctement réglé.
- Le moteur a été freiné avec un facteur trop élevé de correction de couple de décrochage.
- Mode U/f: valeur de rampe de montée trop faible ou charge trop élevée.
- Mode U/f: court-circuit dans le câble moteur ou défaut à la terre.
- Mode U/f: le courant du moteur est incompatible avec le courant du Motor Module.

Remarque :
Courant limite = 2 * minimum (p0640, 4 * p0305) >= 2 * p0305
Remède:
- Vérifier les limites de courant (p0640).
- Régulation vectorielle: Vérifier les régulateurs de courant (p1715, p1717).
- Commande U/f: Vérifier le régulateur de limitation de courant (p1340 ... p1346).
- Allonger la rampe de montée (p1120) ou diminuer la charge.
- Vérifier le moteur et les câbles moteur sur court-circuit et défaut à la terre.
- Vérifier la combinaison Motor Module / moteur.

207802 <Indication de lieu>Entraînement: Alimentation ou partie puissance non prête

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2 (AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: L'unité d'alimentation ou l'entraînement ne retourne pas le signal prêt à fonctionner après un ordre MARCHE interne.
- Délai de timeout trop court.
- Aucune tension de circuit intermédiaire disponible.
- Défaut de l'unité d'alimentation ou de l'entraînement associé au composant ayant émis la signalisation.
- Réglage incorrect de la tension de raccordement.

Remède:
- Augmenter le délai de timeout (p0857).
- Activer la tension du circuit intermédiaire. Vérifier les barres du circuit intermédiaire. Débloquer l'unité d'alimentation.
- Remplacer l'unité d'alimentation correspondante ou le variateur du composant ayant émis la signalisation.
- Vérifier le réglage de la tension de raccordement (p0210).

Voir aussi: p0857 (Partie puissance Délai de timeout)

207805 <Indication de lieu>Alimentation : Partie puissance Surcharge I2t

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le seuil d'alarme de surcharge I2t (p0294) de la partie puissance a été dépassé.
Remède:
- Diminuer la charge permanente.
- Adapter le cycle de charge.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207805 <Indication de lieu>Entraînement: Partie puissance Surcharge I2t

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le seuil d'alarme de surcharge I2t (p0294) de la partie puissance a été dépassé.
La réaction paramétrée dans p0290 se produit.
Voir aussi: p0290 (Partie puissance Réaction de surcharge)

Remède: - Diminuer la charge permanente.
- Adapter le cycle de charge.
- Vérifier la correspondance entre les courants nominaux du moteur et du Motor Module.

207810 <Indication de lieu>Entraînement: EEPROM de partie puissance sans données nominales

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Pas de données nominales enregistrées dans l'EEPROM de la partie puissance.
Voir aussi: p0205, r0206, r0207, r0208, r0209

Remède: Remplacer la partie puissance ou informer le service après-vente Siemens.

207815 <Indication de lieu>Entraînement: La partie puissance a été modifiée

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le numéro de code de la partie puissance actuelle ne concorde pas avec le numéro sauvegardé. Le défaut ne se présente que si le niveau de comparaison dans p9906 ou p9908 n'est pas réglé sur 2 (bas) ou 3 (minimal)
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre incorrect.
Voir aussi: r0200 (Partie puissance Numéro de code actuel), p0201 (Partie puissance Numéro de code)

Remède: Raccorder la partie puissance initiale et remettre en marche la CU (POWER ON) ou bien régler p0201 = r0200 et terminer la mise en service avec p0010 = 0.
Pour les alimentations :
Il faut utiliser les inductances de commutation ou le filtre réseau qui sont spécifiés pour la nouvelle partie puissance. Il faut procéder ensuite à une identification de réseau et de circuit intermédiaire (p3410 = 5). Un changement de partie puissance sans nouvelle mise en service n'est pas possible si le type d'unité d'alimentation (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), la forme (Booksize, Châssis) ou la classe de tension de l'ancienne et de la nouvelle partie puissance sont différents.
Pour les onduleurs :
Si la nouvelle partie puissance est acceptée, la limite de courant p0640 peut être réduite le cas échéant par un courant maximal plus faible de la partie puissance (r0209) (les limites de couple nominal restent conservées).
En cas de remplacement non seulement de la partie puissance mais aussi du moteur, une remise en service du moteur est nécessaire (ex. via p0010 = 1). C'est aussi nécessaire lorsqu'il faut encore charger des paramètres moteur via DRIVE-CLiQ.
Voir aussi: r0200 (Partie puissance Numéro de code actuel)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207815 <Indication de lieu>Entraînement: La partie puissance a été modifiée

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le numéro de code de la partie puissance actuelle ne concorde pas avec le numéro sauvegardé. Le défaut ne se présente que si le niveau de comparaison dans p9906 ou p9908 n'est pas réglé sur 2 (bas) ou 3 (minimal)
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre incorrect.
Voir aussi: r0200 (Partie puissance Numéro de code actuel), p0201 (Partie puissance Numéro de code)

Remède: Raccorder la partie puissance initiale et remettre en marche la CU (POWER ON) ou bien régler p0201 = r0200 et terminer la mise en service avec p0010 = 0.
Pour les alimentations :
Il faut utiliser les inductances de commutation ou le filtre réseau qui sont spécifiés pour la nouvelle partie puissance. Il faut procéder ensuite à une identification de réseau et de circuit intermédiaire (p3410 = 5). Un changement de partie puissance sans nouvelle mise en service n'est pas possible si le type d'unité d'alimentation (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), la forme (Booksize, Châssis) ou la classe de tension de l'ancienne et de la nouvelle partie puissance sont différents.
Pour les onduleurs :
Si la nouvelle partie puissance est acceptée, la limite de courant p0640 peut être réduite le cas échéant par un courant maximal plus faible de la partie puissance (r0209) (les limites de couple nominal restent conservées).
En cas de remplacement non seulement de la partie puissance mais aussi du moteur, une remise en service du moteur est nécessaire (ex. via p0010 = 1). C'est aussi nécessaire lorsqu'il faut encore charger des paramètres moteur via DRIVE-CLiQ.
Si le niveau de comparaison est réglé sur 2, 3 dans p9906, la mise en service peut être quittée (p0010 = 0) et l'erreur acquittée.
Voir aussi: r0200 (Partie puissance Numéro de code actuel)

207820 <Indication de lieu>Entraînement: Sonde thermométrique non connectée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La sonde thermométrique spécifiée dans p0600 et destinée à la surveillance de la température du moteur n'est pas disponible.
- Download de paramètres avec réglage "incorrect".
- Module avec évaluation de capteur démonté à intervalle de temps.
- Pas de sonde thermométrique via Motor Module dans le cas de la CU310.

Remède: - Connecter le module avec la sonde thermométrique.
- Régler la sonde thermométrique disponible (p0600, p0601).
Voir aussi: p0600, p0601

207825 <Indication de lieu>Entraînement: Mode simulation activé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le mode simulation est activé.
L'entraînement ne peut être mis en marche que si la tension de circuit intermédiaire est inférieure à 40 V.

Remède: L'alarme disparaît automatiquement avec la désactivation du mode simulation par p1272 = 0.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207826 <Indication de lieu>Entraînement: Mode simulation avec tension de circuit intermédiaire trop élevée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: VECTOR
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Le mode simulation est activé et la tension de circuit intermédiaire est supérieure à la valeur admise de 40 V.
Remède: - Désactiver le mode simulation (p1272 = 0) et acquitter le défaut.
- Réduire la tension d'entrée pour obtenir une tension de circuit intermédiaire inférieure à 40 V.

207840 <Indication de lieu>Entraînement: Alimentation Fonctionnement absent

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2 (AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Le signal "Alimentation Fonctionnement" est absent bien que les déblocages du variateur soient présents depuis plus longtemps que le délai de timeout paramétré (p0857).
- Unité d'alimentation hors service.
- Connexion incorrecte ou absente de l'entrée binecteur (p0864) pour le signal "prêt".
- L'alimentation est en train d'effectuer une identification de réseau.
Remède: - Mettre en service l'unité d'alimentation.
- Vérifier la connexion de l'entrée binecteur (p0864) pour le signal "Alimentation Fonctionnement".
- Augmenter le délai de timeout (p0857).
- Attendre la fin de l'identification de réseau par l'alimentation.
Voir aussi: p0857 (Partie puissance Délai de timeout), p0864 (Alimentation Fonctionnement)

207841 <Indication de lieu>Entraînement: Alimentation Fonctionnement supprimé

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Le signal "Alimentation Fonctionnement" a été supprimé pendant le fonctionnement.
- Connexion incorrecte ou absente de l'entrée binecteur (p0864) pour le signal "Alimentation Fonctionnement".
- Les déblocages de l'unité d'alimentation ont été supprimés.
- L'unité d'alimentation supprime le signal "Alimentation Fonctionnement" en raison d'un défaut.
Remède: - Vérifier la connexion de l'entrée binecteur (p0864) pour le signal "Alimentation Fonctionnement".
- Vérifier les déblocages de l'unité d'alimentation et les activer si nécessaire.
- Corriger un défaut de l'unité d'alimentation et l'acquitter.
Remarque :
Si cet entraînement doit fonctionner en générateur et servir au maintien de la tension du circuit intermédiaire, la réaction sur défaut doit être paramétrée sur AUCUNE, ARRET1 ou ARRET3. L'entraînement peut ainsi continuer à être utilisé après une panne de l'unité d'alimentation.

207850 <Indication de lieu>Alarme externe 1

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le signal FCOM pour "Alarme externe 1" a été déclenché.
La condition pour cette alarme externe est activée.
Voir aussi: p2112 (Alarme externe 1)
Remède: Supprimer les causes de cette alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207851 <Indication de lieu>Alarme externe 2

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le signal FCOM pour "Alarme externe 2" a été déclenché.
La condition pour cette alarme externe est activée.
Voir aussi: p2116 (Alarme externe 2)
Remède: Supprimer les causes de cette alarme.

207852 <Indication de lieu>Alarme externe 3

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le signal FCOM pour "Alarme externe 3" a été déclenché.
La condition pour cette alarme externe est activée.
Voir aussi: p2117 (Alarme externe 3)
Remède: Supprimer les causes de cette alarme.

207860 <Indication de lieu>Défaut externe 1

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: Le signal FCOM pour "Défaut externe 1" a été déclenché.
Voir aussi: p2106 (Défaut externe 1)
Remède: Supprimer les causes de ce défaut.

207861 <Indication de lieu>Défaut externe 2

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: Le signal FCOM pour "Défaut externe 2" a été déclenché.
Voir aussi: p2107 (Défaut externe 2)
Remède: Supprimer les causes de ce défaut.

207862 <Indication de lieu>Défaut externe 3

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: Le signal FCOM pour "Défaut externe 3" a été déclenché.
Voir aussi: p2108, p3111, p3112
Remède: Supprimer les causes de ce défaut.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207890 <Indication de lieu>Protection interne contre les surtensions / court-circuit rotor interne avec STO actif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le court-circuit rotor interne (p1231 = 4) est impossible, car Safe Torque Off (STO) est débloqué. Les impulsions ne peuvent pas être débloquées.

Remède: Désactiver le court-circuitage rotor interne (p1231 = 0) ou désactiver Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0).
Remarque :
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr

207900 <Indication de lieu>Entraînement: moteur bloqué / régulateur de vitesse sur butée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le laps de temps pendant lequel le moteur fonctionne à la limite du couple et en dessous du seuil de vitesse réglé dans p2175, dépasse le temps réglé dans p2177
Cette signalisation peut aussi être déclenchée si la mesure de vitesse oscille, faisant que la sortie du régulateur de vitesse arrive de façon répétitive et passagère en butée.
Voir aussi: p2175, p2177

Remède: - Vérifier le mouvement libre du moteur.
- Contrôler la limite de couple: dans le sens de marche positif: r1538, dans le sens de marche négatif: r1539
- Vérifier les paramètres correspondant à la signalisation "moteur bloqué" et les corriger si nécessaire (p2175, p2177).
- Contrôler l'inversion de la mesure (p0410).
- Vérifier le raccordement du capteur moteur.
- Vérifier le nombre de traits du codeur (p0408).
- En mode SERVO avec fonctionnement sans capteur et avec des moteurs avec faible puissance (< 300 W), augmenter la fréquence de découpage (p1800).
- Après désactivation de positionnement simple, contrôler la limite de couple en moteur (p1528) et en génératrice (p1529).

207900 <Indication de lieu>Entraînement: moteur bloqué / régulateur de vitesse sur butée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le laps de temps pendant lequel le moteur fonctionne à la limite du couple et en dessous du seuil de vitesse réglé dans p2175, dépasse le temps réglé dans p2177
Cette signalisation peut aussi être déclenchée si la mesure de vitesse oscille, faisant que la sortie du régulateur de vitesse arrive de façon répétitive et passagère en butée.
Si le mode simulation est activé (p1272 = 1) et que la régulation avec capteur de vitesse l'est aussi (p1300 = 21), la signalisation de blocage est générée lorsque le signal du capteur ne provient pas d'un moteur piloté par la consigne de couple de la régulation.
Voir aussi: p2175, p2177

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier le mouvement libre du moteur.
- Contrôler la limite de couple: dans le sens de marche positif: r1538, dans le sens de marche négatif: r1539
- Vérifier les paramètres correspondant à la signalisation "moteur bloqué" et les corriger si nécessaire (p2175, p2177).
- Contrôler l'inversion de la mesure (p0410).
- Vérifier le raccordement du capteur moteur.
- Vérifier le nombre de traits du codeur (p0408).
- En mode SERVO avec fonctionnement sans capteur et avec des moteurs avec faible puissance (< 300 W), augmenter la fréquence de découpage (p1800).
- Après désactivation de positionnement simple, contrôler la limite de couple en moteur (p1528) et en génératrice (p1529).
- En mode simulation et fonctionnement avec capteur de vitesse, la partie puissance à laquelle est raccordée le moteur doit être activée et doit recevoir la consigne de couple de la régulation simulée. Sinon, il convient de passer en régulation sans capteur (voir p1300).

207901 <Indication de lieu>Entraînement: Survitesse moteur

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La vitesse maximale admissible a été dépassée dans le sens positif ou négatif
La vitesse positive maximale admissible est déterminée comme suit: minimum (p1082, CI: p1085) + p2162
La vitesse négative maximale admissible est déterminée comme suit: maximum (-p1082, CI: p1088) - p2162

Remède: Dans le sens de marche positif :
- Vérifier r1084 et corriger éventuellement p1082, CI: p1085 et p2162.
Dans le sens de marche négatif :
- Vérifier r1087 et corriger éventuellement p1082, CI: p1088 et p2162.

207902 <Indication de lieu>Entraînement: Moteur décroché

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Dans las d'un entraînement vectoriel, on a constaté que le moteur est décroché plus longtemps que réglé dans p2178.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Reconnaissance de décrochage via r1408.11 (p1744 ou p0492).)
2: Reconnaissance de décrochage via r1408.12 (p1745)
3:Reconnaissance de décrochage via r0056.11 (uniquement pour les moteurs synchrones à excitation séparée)
Voir aussi: p1744 (Modèle de moteur Seuil de vitesse Détection de décrochage), p2178 (Moteur décroché Temporisation)

Remède: En cas de régulation de vitesse et de couple avec capteur de vitesse :
- Contrôler le signal de vitesse (rupture de fil, polarité, nombre de traits, rupture de l'axe du capteur).
- Contrôler le capteur de vitesse s'il y a eu un changement de capteur par commutation de jeu de paramètres. Le nouveau capteur doit être relié au moteur qui est réglé lors de la commutation du jeu de paramètres.
En l'absence d'erreur, la tolérance aux erreurs peut être augmentée (p1744 ou p0492).
En cas de régulation de vitesse et de couple sans capteur de vitesse:
- Contrôler si l'entraînement décroche sous charge en commande en boucle ouverte (r1750.0). Si oui, augmenter la consigne sur p1610.
- Vérifier si l'entraînement décroche sous charge lorsque la consigne de vitesse est encore nulle. Si oui, augmenter la consigne sur p1610.
- Si le temps d'amorçage du moteur (r0346) s'est sensiblement réduit, il convient de l'augmenter à nouveau.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- Contrôler les limites du courant (p0640, r0067). Si les limites de courant sont trop basses, le moteur ne peut pas être magnétisé.
- Contrôler le régulateur de courant (p1715, p1717) et le régulateur d'adaptation de vitesse (p1764, p1767). Si la dynamique a été fortement réduite, elle doit être à nouveau augmentée.
- Contrôler le capteur de vitesse s'il y a eu un changement de capteur par commutation de jeu de paramètres. Le nouveau capteur doit être relié au moteur qui est réglé en cas de commutation du jeu de paramètres.

En l'absence d'erreur, la tolérance aux erreurs (p1745) ou le temps de décélération (p2178) peuvent être augmentés.

Sur les moteurs synchrones à excitation séparée (régulation avec capteur de vitesse):
- Contrôler le signal de vitesse (rupture de fil, polarité, nombre de traits).
- S'assurer du paramétrage du moteur (paramètres de la plaque signalétique et du schéma équivalent).
- Contrôler le sens d'excitation et les interfaces de la régulation.
- Veiller à la dynamique la plus élevée possible pour la régulation du courant d'excitation.
- Contrôler le comportement aux vibrations de la régulation de vitesse et utiliser des filtres coupe-bande pour les oscillations de résonance.
- Ne pas dépasser la vitesse maximale (p2162).

En l'absence d'erreur, la temporisation (p2178) peut être augmentée.

207902 <Indication de lieu>Entraînement: Moteur décroché

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Dans las d'un entraînement vectoriel, on a constaté que le moteur est décroché plus longtemps que réglé dans p2178.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Reconnaissance de décrochage via r1408.11 (p1744 ou p0492).)
2: Reconnaissance de décrochage via r1408.12 (p1745)
3:Reconnaissance de décrochage via r0056.11 (uniquement pour les moteurs synchrones à excitation séparée)
Voir aussi: p1744 (Modèle de moteur Seuil de vitesse Détection de décrochage), p2178 (Moteur décroché Temporisation)

Remède: Par principe, il convient de s'assurer que l'identification des paramètres moteur (p1910) et la mesure en rotation (p1960) ont bien été effectuées toutes deux (voir aussi p3925). Pour les moteurs synchrones à capteur, le référencement du capteur doit avoir été fait (p1990).
En cas de régulation de vitesse et de couple avec capteur de vitesse :
- Contrôler le signal de vitesse (rupture de fil, polarité, nombre de traits, rupture de l'axe du capteur).
- Contrôler le capteur de vitesse s'il y a eu un changement de capteur par commutation de jeu de paramètres. Le nouveau capteur doit être relié au moteur qui est réglé lors de la commutation du jeu de paramètres.

En l'absence d'erreur, la tolérance aux erreurs peut être augmentée (p1744 ou p0492).
Si le décrochement a lieu dans la plage du modèle d'observateur et à des vitesses inférieures à 30 % à la vitesse assignée du moteur, on peut passer directement du modèle de courant à l'imposition du flux (p1401.5 = 1). A cet égard, il est recommandé d'activer le changement de modèle commandé par horloge (p1750.4 = 1) ou de relever nettement les limites du passage à un autre modèle (p1752 > 0.35 * p0311 ; p1753 = 5 %).
En cas de régulation de vitesse et de couple sans capteur de vitesse:
- Vérifier si l'entraînement décroche sous charge en commande boucle ouverte (r1750.0) ou lorsque la consigne de vitesse est encore nulle. Si oui, augmenter la consigne de courant via p1610 ou régler p1750 bit 2 = 1 (régulation vectorielle sans capteur jusqu'à l'immobilisation complète pour charges passives).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- Si le temps d'amorçage du moteur (r0346) s'est sensiblement réduit et si l'entraînement décroche lors de la mise en marche et du démarrage immédiate, il convient d'augmenter p0346 à nouveau ou d'activer la magnétisation rapide (p1401).
- Contrôler les limites du courant (p0640, r0067, r0289). Si les limites de courant sont trop basses, le moteur ne peut pas être magnétisé.
- Contrôler le régulateur de courant (p1715, p1717) et le régulateur d'adaptation de vitesse (p1764, p1767). Si la dynamique a été fortement réduite, elle doit être à nouveau augmentée.
- Contrôler le capteur de vitesse s'il y a eu un changement de capteur par commutation de jeu de paramètres. Le nouveau capteur doit être relié au moteur qui est réglé en cas de commutation du jeu de paramètres.

En l'absence d'erreur, la tolérance aux erreurs (p1745) ou le temps de décélération (p2178) peuvent être augmentés.

De façon générale, en cas de régulation de vitesse et de couple :
- Contrôler si les câbles d'alimentation du moteur ont été débranchés.
- Si l'erreur avec la valeur de défaut 2 se produit lorsque le moteur est accéléré très rapidement en défluxage, l'augmentation de p1596 permet de réduire l'écart entre la mesure et la consigne de flux et d'éviter le signalisation de défaut.

Sur les moteurs synchrones à excitation séparée (régulation avec capteur de vitesse):
- Contrôler le signal de vitesse (rupture de fil, polarité, nombre de traits).
- S'assurer du paramétrage du moteur (paramètres de la plaque signalétique et du schéma équivalent).
- Contrôler le sens d'excitation et les interfaces de la régulation.
- Veiller à la dynamique la plus élevée possible pour la régulation du courant d'excitation.
- Contrôler le comportement aux vibrations de la régulation de vitesse et utiliser des filtres coupe-bande pour les oscillations de résonance.
- Ne pas dépasser la vitesse maximale (p2162).

En l'absence d'erreur, la temporisation (p2178) peut être augmentée.

207903 <Indication de lieu>Entraînement: Moteur Ecart de vitesse

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La valeur absolue de la différence de vitesse calculée à partir des deux consignes (p2151, p2154) et du signal de mesure de vitesse (r2169) a dépassé le seuil de tolérance (p2163) plus longtemps qu'autorisé (p2164, p2166).
L'alarme n'est débloquée que si p2149.0 = 1.
Les causes possibles sont:
- Le couple résistant est supérieur à la consigne de couple.
- Lors de l'accélération, la limite de couple / courant / de puissance est atteinte. Si les limites ne suffisent pas, l'entraînement a peut-être été configuré trop petit.
- Le régulateur de vitesse est bloqué (voir p0856 ; voir l'adaptation Kp / Tn du régulateur de vitesse).
- En régulation du couple, la consigne de vitesse ne suit pas le signal de mesure de vitesse.
- Avec le régulateur Vcc activé.
- Le nombre de traits du codeur a été mal paramétré (p0408).

La signalisation n'est pas générée si l'asservissement du générateur de rampe empêche la création d'un écart entre la consigne de vitesse et la mesure de vitesse.
Seulement pour entraînements Vector:
En régulation U/f, la surcharge est détectée par le fait que le régulateur Imax est activé.
Voir aussi: p2149 (Surveillances Configuration)

Remède:
- Augmenter p2163 et / ou p2166.
- Augmenter les limites de couple / courant / puissance.
- Débloquer le régulateur de vitesse
- En régulation de couple: Asservir la consigne de vitesse à la mesure de vitesse.
- Corriger le nombre de traits du codeur dans p0408 ou monter la bonne géné. tachymétrique.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207904 <Indication de lieu>Court-circuit rotor externe: Absence de signalisation en retour de contacteur "Fermé"

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La signalisation en retour de contacteur (p1235) n'a pas émis le signal "Fermé" (r1239.1 = 1) à la fermeture dans le délai imparti (p1236).

Remède: - Vérifier si la signalisation en retour de contacteur est bien connectée (p1235).
- Contrôler la logique de la signalisation en retour de contacteur (r1239.1 = 1: "Fermé", r1239.1 = 0: "Ouvert").
- Augmenter le délai imparti (p1236).
- Le cas échéant, régler un court-circuit rotor externe sans signalisation en retour du contacteur (p1231=2).

207905 <Indication de lieu>Court-circuit rotor externe: Absence de signalisation en retour de contacteur "Ouvert"

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La signalisation en retour de contacteur (p1235) n'a pas émis le signal "Ouvert" (r1239.1 = 0) à l'ouverture dans le délai imparti (p1236).

Remède: - Vérifier si la signalisation en retour de contacteur est bien connectée (p1235).
- Contrôler la logique de la signalisation en retour de contacteur (r1239.1 = 1: "Fermé", r1239.1 = 0: "Ouvert").
- Augmenter le délai imparti (p1236).
- Le cas échéant, régler un court-circuit rotor externe sans signalisation en retour du contacteur (p1231=2).

207906 <Indication de lieu>Court-circuit rotor / Protection interne contre surtensions : Paramétrage incorrect

Valeur de message: cause du défaut : %1, jeu de paramètres moteur: %2

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le court-circuit rotor est paramétré de manière incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Mot de poids faible: n° jeu de param. moteur
Mot de poids fort: Cause:
1: Aucun moteur synchrone à aimants permanents sélectionné.
101: Court-circuit rotor externe: Sortie (r1239.0) non câblée.
102: Court-circuit rotor externe avec signalisation en retour du contacteur: pas de signalisation en retour connectée (BI: p1235).
103: Court-circuit rotor externe sans signalisation en retour du contacteur: Le temps d'attente à l'ouverture (p1237) est 0.
201: Protection interne contre les surtensions: le courant de sortie maximal du Motor Module (r0289) est 1,8 fois inférieur au courant de court-circuit du moteur (r0331).
202: Protection interne contre les surtensions: aucun Motor Module Booksize n'est utilisé.
203: Protection interne contre les surtensions: le courant de court.circuit du moteur (p0320) est supérieur au courant maximal du moteur (p0323).
204: Protection interne contre les surtensions: l'activation (p1231 = 4) n'est pas présente pour tous les jeux de paramètres moteur avec moteurs synchrones (p0300 = 2xx, 4xx).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Pour la cause 1:
- Un court-circuit rotor / une protection contre les surtensions ne sont autorisés que sur les moteurs synchrones à aimants permanents. La position la plus élevée du type de moteur dans p0300 doit être 2 ou 4.

Pour la cause 101:
- Avec le signal de sortie r1239.0, le contacteur doit être commandé pour la commutation de court-circuit rotor externe. Le signal peut être relié par exemple à une borne de sortie BI: p0738. Avant de pouvoir acquitter ce défaut, il faut renseigner p1231 avec une nouvelle valeur.

Pour la cause 102:
- Lorsque le court-circuit rotor externe avec signalisation en retour du contacteur (p1231 = 1) est sélectionné, le signal en retour doit être connecté à une borne d'entrée (par ex. r722.x) et relié ensuite à BI: p1235.
- Sinon, il est également possible de activer le court-circuit rotor externe sans signalisation en retour du contacteur (p1231 = 2).

Pour la cause 103:
- Lorsque le court-circuit rotor externe sans signalisation en retour du contacteur (p1231 = 2) est sélectionné, il faut paramétrer un temps d'attente dans p1237. Cette période doit dans tous les cas être supérieure de la durée de coupure effective du contacteur sous peine de court-circuit dans le Motor Module.

Pour la cause 201:
- Il convient d'utiliser un Motor Module avec un courant maximal plus élevé ou un moteur avec un courant de court-circuit moins élevé. Le courant maximal du Motor Module doit être supérieur à 1,8 * le courant de court-circuit du moteur.

Pour la cause 202:
- Pour la protection interne contre les surtensions, utiliser un Motor Module type Booksize.

Pour la cause 203:
- Pour la protection interne contre les surtensions, n'utiliser que des moteurs résistant aux courts-circuits.

Pour la cause 204 :
- La protection interne contre les surtensions doit être activée (p1231 = 3) pour tous les jeux de paramètres moteur avec moteurs synchrones (p0300 = 2xx, 4xx) ou être désactivée (p1231 différent de 3) pour tous les jeux de paramètres moteur. Cela permet de s'assurer que la protection ne puisse pas être désactivée par inadvertance lors d'une commutation du jeu de paramètres. Cette erreur ne peut être acquittée que lorsque cette condition est remplie.

207907 <Indication de lieu>Court-circuit rotor interne: Bornes moteur avec potentiel après suppr. des impulsions

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La fonction "Protection interne contre les surtensions" (p1231 = 3) est activée. Les points suivants doivent être pris en compte :
- Lorsqu'une protection interne contre les surtensions est active, toutes les bornes du moteur après suppression des impulsions se trouvent à la moitié du potentiel du circuit intermédiaire (sans protection interne contre les surtensions, les bornes du moteur sont exemptes de potentiel).
- Seuls des moteurs résistant aux courts-circuits (p0320 < p0323) doivent être utilisés.
- Le Motor Module doit pouvoir supporter de façon permanente 1,8 fois le courant de court-circuit (r0331) du moteur (r0289).
- La protection interne contre les surtensions ne peut pas être interrompu par une réaction à un défaut. Une surintensité pendant l'activité de la protection interne contre les surtensions peut entraîner la destruction du Motor Module et/ou du moteur.
- Si le Motor Module n'assure pas une protection interne autonome contre les surtensions (r0192.10 = 0), une alimentation externe 24 V (ASI) des composants doit être utilisée pour assurer le fonctionnement en cas de panne réseau.
- Si le Motor Module assure une protection interne autonome contre les surtensions (r0192.10 = 1), l'alimentation 24 V des composants doit être assurée par un Control Supply Module afin de garantir le fonctionnement en cas de panne réseau.
- Lorsque la protection contre les surtensions interne est active, le moteur ne doit pas être entraîné trop longtemps par une charge externe (par exemple, par des charges suspendues ou un autre moteur couplé).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Aucun(e) nécessaire.
Sert en tant que remarque pour l'utilisateur.

207908 <Indication de lieu>Court-circuit rotor interne actif

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le Motor Module signale que le moteur est court-circuité par les semiconducteurs de puissance (r1239.5 = 1). Les impulsions ne peuvent pas être débloquées. Le court-circuit rotor interne est sélectionné (p1231 = 4).
Remède: Dans le cas des moteurs synchrones, le freinage du court-circuit rotor est activé lorsque le signal 1 est présent sur l'entrée binecteur p1230.
Voir aussi: p1230 (Court-circuit rotor / frein CC Activation), p1231 (Court-circuit rotor / frein CC Configuration)

207909 <Indication de lieu>Protection interne contre les surtensions: Désactivation active après POWER ON seulement

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: AUCUNE
Acquittement: POWER ON
Cause: La désactivation de la protection interne contre les surtensions (p1231 différent de 3) ne prend effet qu'après un POWER ON.
Le signal d'état r1239.6 = 1 indique que la protection interne contre les surtensions est prête.
Remède: Aucun(e) nécessaire.
Sert en tant que remarque pour l'utilisateur.

207910 <Indication de lieu>Entraînement: Surchauffe moteur

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: KTY:
La température du moteur a dépassé le seuil d'alarme (p0604 ou p0616).
VECTOR: La réaction paramétrée dans p0610 se produit.
CTP:
Le seuil de déclenchement de 1650 ohms a été dépassé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Pas de SME sélectionné dans p0601:
1: Pas de réduction de courant de sortie.
2: Réduction de courant de sortie activée.
SME sélectionné dans p0601 (p0601 = 10) :
Le numéro indique le canal de capteur qui a conduit au déclenchement de l'alarme.
Voir aussi: p0604 (Echauffement du moteur Seuil d'alarme), p0610 (Suirchauffe du moteur Réaction)
Remède: - Vérifier la charge du moteur.
- Vérifier la température ambiante du moteur.
- Vérifier KTY84.

207913 <Indication de lieu>Courant d'excitation hors tolérance

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La différence entre la mesure et la valeur de consigne du courant d'excitation a dépassé la tolérance: abs(r1641 - r1626) > p3201 + p3202
La cause de ce défaut est remise à zéro pour abs(r1641 - r1626) < p3201.

Remède: - Contrôler le paramétrage (p1640, p3201, p3202).
- Contrôler les interfaces du dispositif d'excitation (r1626, p1640).
- Contrôler le dispositif d'excitation.

207914 <Indication de lieu>Flux hors tolérance

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La différence entre la mesure du flux et la valeur de consigne a dépassé la tolérance:
abs(r0084 - r1598) > p3204 + p3205
La cause de ce défaut est remise à zéro pour abs(r0084 - r1598) < p3204.
Le défaut n'est émis qu'une fois la temporisation dans p3206 écoulée.

Remède: - Contrôler le paramétrage (p3204, p3205).
- Contrôler les interfaces du dispositif d'excitation (r1626, p1640).
- Contrôler le dispositif d'excitation.
- Contrôler la régulation du flux (p1592, p1592, p1597).
- Contrôler l'absence d'oscillations de la régulation et prendre les mesures qui s'imposent (par ex.: optimiser la boucle de régulation de vitesse, paramétrer des filtres coupe-bande).

207918 <Indication de lieu>Mode émetteur de consigne triphasé sélectionné/actif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Uniquement pour les moteurs synchrones à excitation séparée (p0300 = 5):
Le mode de commande/régulation actuel est la commande I/f avec courant fixe (p1300 = 18).
La spécification de vitesse s'effectue via le canal de consigne, la spécification de courant s'effectue via le courant minimal (p1620).
Il convient de noter que la dynamique de régulation dans ce mode est très limitée. C'est pourquoi il convient de régler des temps de montée pour la consigne de vitesse plus longs que dans le mode normal.
Voir aussi: p1620 (Courant stator minimal)

Remède: Sélectionner un autre mode de commande/régulation.
Voir aussi: p1300 (Mode de commande/régulation)

207920 <Indication de lieu>Entraînement: Couple trop faible

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Ecart négatif du couple par rapport à l'enveloppe couple/vitesse (trop faible).
Voir aussi: p2181 (Surveillance de charge Réaction)

Remède: Adapter la charge.

207921 <Indication de lieu>Entraînement: Couple trop élevé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Ecart positif du couple par rapport à l'enveloppe couple/vitesse (trop élevé).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Adapter la charge.

207922 <Indication de lieu>Entraînement: Couple hors tolérance

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Ecart du couple par rapport à l'enveloppe couple/vitesse.
Remède: Adapter la charge.

207923 <Indication de lieu>Entraînement: Couple trop faible

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Ecart négatif du couple par rapport à l'enveloppe couple/vitesse (trop faible).
Remède: Adapter la charge.

207924 <Indication de lieu>Entraînement: Couple trop élevé

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Ecart positif du couple par rapport à l'enveloppe couple/vitesse (trop élevé).
Remède: Adapter la charge.

207925 <Indication de lieu>Entraînement: Couple hors tolérance

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Ecart du couple par rapport à l'enveloppe couple/vitesse.
Remède: Adapter la charge.

207926 <Indication de lieu>Entraînement: Enveloppe Paramètre non valide

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Des valeurs de paramètres non valables ont été introduites pour l'enveloppe de la surveillance de charge.
Pour les seuils de vitesse, il existe les règles suivantes:
p2182 < p2183 < p2184
Pour les seuils de couple, il existe les règles suivantes:
p2185 > p2186
p2187 > p2188
p2189 > p2190
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre avec une valeur non autorisée.
Remède: Définir les paramètres pour la surveillance de charge d'après les règles valables.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207927 <Indication de lieu>Frein CC actif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le moteur est freiné en courant continu - le frein CC est actif.

Remède: 1) Une alarme avec réaction d'alarme de frein CC est actif.
Le moteur est freiné avec le courant de freinage CC p1232 pendant la durée de p1233. Lorsque le seuil d'immobilisation p1226 est sous-passé, le freinage est interrompu plus tôt.
2) La fonction de freinage CC a été activée sur l'entrée FCOM p1230 avec le frein CC réglé p1230=4.
Le courant de freinage p1232 est imposé jusqu'à ce que l'activation FCOM soit levée.

207928 <Indication de lieu>Protection interne contre les surtentions déclenchée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le Motor Module signale que le moteur est court-circuité par les semiconducteurs de puissance (r1239.5 = 1). Les impulsions ne peuvent pas être débloquées. La protection interne contre les surtensions est sélectionnée (p1231 = 3).

Remède: Lorsque le Motor Module assure la protection interne autonome contre les surtensions (r0192.10 = 1), le Motor Module décide de lui-même, à l'appui de la tension du circuit intermédiaire, si le court-circuit rotor doit être activé.
Si la tension du circuit intermédiaire dépasse 800 V, le court-circuit rotor est activé et la réaction ARRET2 déclenchée. Si la tension du circuit intermédiaire descend en dessous de 450 V, le court-circuit rotor est à nouveau supprimé.
Dans le cas où le moteur se trouve toujours dans une plage de vitesse critique, le court-circuit rotor est à nouveau réactivé dès que la tension du circuit intermédiaire dépasse le seuil de 800 V.
Si la protection interne autonome contre les surtensions est active (r1239.5 = 1) au retour du réseau (450 V < tension du circuit intermédiaire < 800 V), le court-circuit rotor est supprimé après 1 minute.

207930 <Indication de lieu>Entraînement: Commande de frein défectueuse

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La CU a détecté une erreur au niveau de la commande de freinage.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
10, 11:
Erreur lors de l'opération "Desserrage du frein".
- Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein se desserre avec p1278 = 1).
- Défaut à la terre du câble de frein.
20:
Erreur à l'état "Frein desserré".
- Court-circuit dans l'enroulement de frein.
30, 31:
Erreur lors de l'opération "Serrage du frein".
- Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein se desserre avec p1278 = 1).
- Court-circuit dans l'enroulement de frein.
40:
Erreur à l'état "Frein serré".
50:
Erreur dans la commande de freinage de la Control Unit ou défaut de communication entre la Control Unit et le Motor Module (diagnostic de la commande de freinage).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remarque :
Les causes suivantes peuvent s'appliquer à toutes les valeurs de défaut :
- Raccordement incorrect du blindage du câble moteur.
- Défaut dans le circuit de commande de freinage du Motor Module.
Voir aussi: p1278 (Commande de frein Evaluation de diagnostic)

Remède:
- Contrôler la connexion des freins de maintien.
- Vérifier le fonctionnement du frein de maintien.
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM (par ex. raccordement du blindage du câble moteur et des fils de freinage à la tôle ou vissage des connecteurs moteur au boîtier).
- Remplacer le Motor Module concerné.
Fonctionnement avec Safe Brake Module :
- Vérifier le raccordement du Safe Brake Module.
- Remplacer le Safe Brake Module.
Voir aussi: p1215 (Frein de maintien Configuration), p1278 (Commande de frein Evaluation de diagnostic)

207931 <Indication de lieu>Frein ne desserre pas

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Cette alarme est générée si r1229.4 = 1.
Voir aussi: p1216 (Frein de maintien Temps de desserrage), r1229 (Frein de maintien du moteur Mot d'état)

Remède:
- Vérifier la fonctionnalité du frein de maintien du moteur.
- Vérifier le signal en retour (p1223).

207932 <Indication de lieu>Frein ne serre pas

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Cette alarme est générée si r1229.5 = 1.
Pour r1229.5 = 1, ARRÊT1/ARRÊT3 est inhibé afin d'éviter une accélération de l'entraînement par une charge suspendue. ARRÊT2 reste actif.
Voir aussi: p1217 (Frein de maintien du moteur Temps de serrage), r1229 (Frein de maintien du moteur Mot d'état)

Remède:
- Vérifier la fonctionnalité du frein de maintien du moteur.
- Vérifier le signal en retour (p1222).

207935 <Indication de lieu>Entraînement: frein de maintien moteur reconnu

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un moteur avec frein de maintien intégré a été reconnu alors que la commande de frein n'est pas configurée (p1215 = 0). Suite à quoi, la configuration de la commande de frein a été réglée sur "Frein de maintien moteur comme commande séquentielle" (p1215 = 1).

Remède: Aucun(e) nécessaire.
Voir aussi: p1215 (Frein de maintien Configuration)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207940 <Indication de lieu>Sync réseau-entraînement: Erreur de synchronisation

Valeur de message: -
Objet entraîn.: VECTOR
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La différence de phase (r3808) après synchronisation est supérieure au seuil de la concordance de phase (p3813).
Réaction ARRET1 ou ARRET3 lorsque la régulation de phase est active (r3819.6 = 1) ou le synchronisme est atteint (r3819.2 = 1).
Déblocage supprimé (p3802 = 0) pendant que la régulation de phase est active (r3819.6 = 1).
Remède: Augmenter le cas échéant le seuil de concordance de phase (p3813) pour la synchronisation réseau-entraînement.
Terminer le processus de synchronisation (r03819.0 = 0) avant ARRET1 ou ARRET3.
Avant de supprimer le déblocage (p3802 = 0), mettre en synchronisme (r3819.2 = 1).
Voir aussi: p3813 (Synchro réseau-entraînement Synchronisme de phase Seuil)

207941 <Indication de lieu>Sync réseau-entraînement: Fréquence cible illicite

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La fréquence cible se situe en dehors de la plage de valeurs autorisée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1084: Fréquence cible supérieure à la limite de vitesse positive, f_sync > f_max (r1084).
1087: Fréquence cible inférieure à la limite de vitesse négative, f_sync < f_min (r1087).
Remède: Remplir les conditions pour la fréquence cible de la synchronisation réseau-entraînement.
Voir aussi: r1084, r1087

207942 <Indication de lieu>Sync réseau-entraînement: Fréquence de consigne très écartée de la fréquence cible

Valeur de message: -
Objet entraîn.: VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La fréquence de consigne s'écarte fortement de la fréquence cible (f_cons <> f_cib). L'écart toléré est paramétré dans p3806.
Remède: L'alarme disparaît automatiquement après atteinte de la différence tolérée entre fréquence de consigne et fréquence cible (p3806).
Voir aussi: p3806 (Synchro réseau-entraînement Seuil)

207943 <Indication de lieu>Sync réseau-entraînement: Synchronisation non autorisée

Valeur de message: paramètre: %1
Objet entraîn.: VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La synchronisation n'est pas autorisée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1300: Le mode de régulation choisi (p1300) n'est pas la régulation de vitesse de rotation sans capteur ou la caractéristique U/f.
1910: Identification des paramètres moteur activée.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

1960: Optimisation régulateur de vitesse activée.
1990: Référencement du capteur activé.
3801: Voltage Sensing Module (VSM) non trouvé.
3845: Caractéristique de frottement Relevé activé.

Remède: Remplir les conditions pour la synchronisation réseau-entraînement.
Valeur d'alarme = 1300:
Le mode de régulation choisi (p1300) n'est pas la régulation de vitesse de rotation sans capteur (p1300 = 20) ou la caractéristique U/f (p1300 = 0 ... 19).
Valeur d'alarme = 1910:
Terminer l'identification des paramètres moteur (p1910).
Valeur d'alarme = 1960:
Terminer l'optimisation du régulateur de vitesse (p1960).
Valeur d'alarme = 1990:
Terminer le référencement du capteur (p1990).
Valeur d'alarme = 3801:
Connecter le Voltage Sensing Module (VSM) et veiller à ce que lors de la connexion à un objet entraînement juxtaposé, les temps de cycle de base des objets entraînement soient identiques.
Valeur d'alarme = 3845:
Caractéristique de frottement Mettre fin au relevé (p3845).

207950 <Indication de lieu>Entraînement: Paramètres moteur incorrects

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: - Une erreur a été commise lors de la saisie des paramètres moteur pendant la mise en service (par ex. p0300 = 0, aucun moteur).
- La résistance de freinage (p6811) n'a pas encore été paramétrée, la mise en service ne peut pas être menée à terme.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Le numéro du paramètre concerné.
Voir aussi: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0315, p0316, p0320, p0322, p0323

Remède: Comparer les caractéristiques du moteur avec les indications sur la plaque signalétique et les corriger, le cas échéant.
Voir aussi: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323

207955 <Indication de lieu>Entraînement: Le moteur a été modifié

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le numéro de code du moteur actuel avec DRIVE-CLiQ ne correspond pas au numéro enregistré.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre incorrect.
Voir aussi: p0301, r0302

Remède: Connecter le moteur initial, remettre en marche la CU (POWER ON) et terminer la mise en service rapide par p0010 = 0.
Ou définir p0300 = 10000 (chargement des paramètres du moteur avec DRIVE-CLiQ) et exécuter à nouveau la mise en service.
La mise en service rapide (p0010 = 1) est terminée automatiquement avec p3900 > 0.
Si la mise en service rapide est terminée par p0010 = 0, aucun calcul automatique de régulateur (p0340 = 1) ne sera effectué.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207956 <Indication de lieu>Entraînement: Code moteur incompatible avec le moteur listé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le code du moteur actuel avec DRIVE-CLiQ n'est pas compatible avec les types de moteurs de la liste (voir sélection p0300).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
code du moteur avec DRIVE-CLiQ

Remède: Utiliser un moteur avec DRIVE-CLiQ et le code moteur approprié.
Les trois premiers chiffres du code du moteur correspondent généralement au type de moteur listé approprié.

207960 <Indication de lieu>Entraînement: Caractéristique de frottement défectueuse

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La caractéristique de frottement est incorrecte.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1538:
Le couple de frottement est supérieur au maximum de la limite de couple active sup. (p1538) et zéro. De ce fait, la sortie de la caractéristique de frottement (r3841) est limitée à cette valeur.
1539:
Le couple de frottement est inférieur au minimum de la limite de couple active inf. (p1539) et zéro. De ce fait, la sortie de la caractéristique de frottement (r3841) est limitée à cette valeur.
3820 ... 3829:
Numéro de paramètre incorrect. Les vitesses inscrites dans les paramètres pour la caractéristique de frottement ne satisfont pas à la condition suivante:
0.0 < p3820 < p3821 < ... < p3829 <= p0322 ou p1082 si p0322 = 0
De ce fait, la sortie de la caractéristique de frottement (r3841) est mise à zéro.
3830 ... 3839:
Numéro de paramètre incorrect. Les couples inscrits dans les paramètres pour la caractéristique de frottement ne satisfont pas à la condition suivante:
0 <= p3830, p3831 ... p3839 <= p0333
De ce fait, la sortie de la caractéristique de frottement (r3841) est mise à zéro.
Voir aussi: r3840 (Caractéristique de frottement Mot d'état)

Remède: Remplir les conditions pour la caractéristique de frottement.
Valeur d'alarme = 1538:
vérifier les limites de couple actives supérieures (par ex. dans le domaine de défluxage).
Valeur d'alarme = 1539:
vérifier les limites de couple actives inférieures (par ex. dans le domaine de défluxage).
Valeur d'alarme = 3820 ... 3839:
Remplir les conditions pour le réglage des paramètres de la caractéristique de frottement.
Si les caractéristiques de moteur (par ex. la vitesse maximale p0322) sont modifiées durant la mise en service (p0010 = 1, 3), les limitations technologiques et valeurs de seuil qui en dépendent doivent être recalculées en sélectionnant p0340 = 5.

207961 <Indication de lieu>Entraînement: Enregistrement caractéristique de frottement activé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le relevé automatique de la caractéristique de frottement est activé.
Lors du prochain ordre MARCHE, le relevé sera effectué.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement au terme du relevé de la caractéristique de frottement ou en cas de désactivation du relevé (p3845 = 0).

207963 <Indication de lieu>Entraînement: Enregistrement caractéristique de frottement annulé

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les conditions pour relever la caractéristique de frottement ne sont pas remplies.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0046: Déblocages manquants (r0046).
1082: La plus grande vitesse à atteindre (p3829) est supérieure à la vitesse maximale (p1082).
1084 : La plus grande vitesse à atteindre (p3829) est supérieure à la vitesse maximale (r1084, p1083, p1085).
1087 : La plus grande vitesse à atteindre (p3829) est supérieure à la vitesse maximale (r1087, p1086, p1088).
1110: Caractéristique de frottement Relevé Sens négatif sélectionné (p3845) et sens négatif verrouillé (p1110).
1111: Caractéristique de frottement Relevé Sens positif sélectionné (p3845) et sens positif verrouillé (p1111).
1198: Caractéristique de frottement Relevé sélectionné (p3845 > 0) et sens négatif (p1110) et positif (p1111) verrouillés (r1198).
1300: Le mode de régulation choisi (p1300) n'est pas la régulation de vitesse de rotation.
1755: En régulation sans capteur (p1300 = 20), la plus petite des vitesses à atteindre (p3820) est inférieure ou égale à la vitesse de commutation en mode commande (p1755).
1910: Identification des paramètres moteur activée.
1960: Optimisation régulateur de vitesse activée.
3820 ... 3829: Vitesse (p382x) non réalisable.
3840: Caractéristique de frottement incorrecte.
3845: Caractéristique de frottement Relevé désactivé.

Remède: Remplir les conditions pour relever la caractéristique de frottement.
Valeur de défaut = 0046:
Activer les déblocages manquants.
Valeur de défaut = 0840:
Ne activer ARRET1 (p0840) qu'après la fin du relevé la caractéristique de frottement.
Valeur de défaut = 1082, 1084, 1087:
Sélectionner pour la plus grande vitesse (p3829) une valeur inférieure ou égale à la vitesse maximale (p1082, r1084, r1087).
Recalculer les points intermédiaires de la vitesse pour la caractéristique de frottement (p0340 = 5).
Valeur de défaut = 1110:
Activer Caractéristique de frottement Relevé sens positif (p3845).
Valeur de défaut = 1111:
Activer Caractéristique de frottement Relevé sens négatif (p3845).
Valeur de défaut = 1198:
Débloquer le sens autorisé (p1110, p1111, r1198).
Valeur de défaut = 1300:
Pour le mode de régulation (p1300), régler régulation de vitesse (p1300 = 20, 21).
Valeur de défaut = 1755:
Pour la régulation de vitesse sans capteur (p1300 = 20), sélectionner pour la plus petite vitesse (p3820) une valeur supérieure à la vitesse de commutation en mode commande (p1755).
Recalculer les points intermédiaires de la vitesse pour la caractéristique de frottement (p0340 = 5).
Valeur de défaut = 1910:
Terminer l'identification des paramètres moteur (p1910).
Valeur de défaut = 1960:
Terminer l'optimisation du régulateur de vitesse (p1960).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Valeur de défaut 3820... 3829:
- Vérifier la charge à la vitesse p382x.
- Vérifier si le signal de vitesse (r0063) est sujet à vibrations à la vitesse p382x. Le cas échéant, vérifier les réglages du régulateur de vitesse.
Valeur de défaut = 3840:
Supprimer les erreurs pour la caractéristique de frottement (p3820 - p3829, p3830 - p3839, p3840).
Valeur de défaut = 3845:
Caractéristique de frottement Activer le relevé (p3845).

207965 <Indication de lieu>Entraînement: Enregistrement nécessaire

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'offset de l'angle de commutation (p0431) a été déterminé à nouveau mais n'a pas encore été enregistré.
Pour être validée de façon permanente, la nouvelle valeur doit être enregistrée en mémoire non volatile (p0971, p0977).
Voir aussi: p0431 (Décalage d'angle de commutation), p1990 (Référencement capteur Détermination de l'offset angle de commut.)

Remède: Aucun(e) nécessaire.
Cette alarme disparaît automatiquement une fois l'enregistrement effectué.
Voir aussi: p0971 (Objet entraînement Sauvegarder les paramètres), p0977 (Sauvegarder tous les paramètres)

207966 <Indication de lieu>Entraînement: Vérifier l'angle de commutation

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: ARRET2 (AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La mesure de vitesse a été inversée et l'offset d'angle de commutation associé est différent de zéro et donc éventuellement incorrect.

Remède: Vérifier l'offset d'angle de commutation après l'inversion de la mesure ou le redéfinir (p1990 = 1).

207967 <Indication de lieu>Entraînement: Référencement automatique du capteur incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur est survenue pendant le référencement automatique du capteur ou l'identification de position des pôles.
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

207968 <Indication de lieu>Entraînement: Mesure Lq-Ld incorrecte

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur s'est produite au cours de la mesure de Lq-Ld.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
10: Etape 1: Le rapport du courant de mesure au courant résiduel est trop petit.
12: Etape 1: Le courant maximal a été dépassé.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

15: Deuxième harmonique trop petit.
16: Convertisseur trop petit pour le procédé de mesure.
17: Abandon par blocage des impulsions.

Remède: Valeur de défaut = 10:
Contrôler si le moteur est branché correctement.
Remplacer le Motor Module concerné.
Désactiver le procédé (p1909).
Valeur de défaut = 12:
Contrôler si les paramètres du moteur ont été saisis correctement.
Désactiver le procédé (p1909).
Valeur de défaut = 16:
Désactiver le procédé (p1909).
Valeur de défaut = 17:
Répéter le procédé.

207969 <Indication de lieu>Entraînement: Erreur d'identification de position de pôles

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur est survenue pendant l'identification de position des pôles.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Régulateur de courant limité.
2: Arbre du moteur bloqué.
4: Signal de vitesse du capteur non plausible.
10: Etape 1: Le rapport du courant de mesure au courant résiduel est trop petit.
11: Etape 2: Le rapport du courant de mesure au courant résiduel est trop petit.
12: Etape 1: Le courant maximal a été dépassé.
13: Etape 2: Le courant maximal a été dépassé.
14: Différence de courant trop petite pour la détermination de l'axe +d.
15: Deuxième harmonique trop petit.
16: Convertisseur trop petit pour le procédé de mesure.
17: Abandon par blocage des impulsions.
18: Premier harmonique trop petit.
20: Identification de position de pôles exigée pour les arbres de moteur rotatifs et fonction Reprise au vol activée.

Remède: Valeur de défaut = 1:
Contrôler si le moteur est branché correctement.
Contrôler si les paramètres du moteur ont été saisis correctement.
Remplacer le Motor Module concerné.
Valeur de défaut = 2:
Desserrer le frein de maintien (p1215) et commander le moteur hors charge.
Valeur de défaut = 4:
Contrôler si le nombre de traits de codeur (p0408) et le rapport de transmission (p0432, p0433) sont corrects.
Contrôler si le nombre de paires de pôles du moteur est correct (p0314).
Valeur de défaut = 10:
Pour p1980 = 4: augmenter la valeur pour p0325.
Pour p1980 = 1: augmenter la valeur pour p0329.
Contrôler si le moteur est branché correctement.
Remplacer le Motor Module concerné.
Valeur de défaut = 11:
Augmenter la valeur pour p0329.
Contrôler si le moteur est branché correctement.
Remplacer le Motor Module concerné.
Valeur de défaut = 12:
Pour p1980 = 4: diminuer la valeur pour p0325.
Pour p1980 = 1: diminuer la valeur pour p0329.
Contrôler si les paramètres du moteur ont été saisis correctement.
Valeur de défaut = 13:

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Diminuer la valeur pour p0329.
Contrôler si les paramètres du moteur ont été saisis correctement.
Valeur de défaut = 14:
Augmenter la valeur pour p0329.
Valeur de défaut = 15:
Augmenter la valeur pour p0325.
Moteur pas suffisamment anisotrope, changer de procédé (p1980==1 ou 10).
Valeur de défaut = 16:
Désactiver le procédé (p1982).
Valeur de défaut = 17:
Répéter le procédé.
Valeur de défaut = 18:
Augmenter la valeur pour p0329.
Saturation insuffisante, changer de procédé (p1980==10).
Valeur de défaut = 20:
Avant de procéder à une identification de position de pôles, s'assurer que l'arbre du moteur est à l'arrêt.

207970 <Indication de lieu>Entraînement: Référencement automatique du capteur incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2 (AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur est survenue pendant le référencement automatique du capteur.
Valeur de défaut (r0949, décimal):
1: Régulateur de courant limité.
2: Arbre du moteur bloqué.
4: Signal de vitesse du capteur non plausible.
10: Etape 1: Le rapport du courant de mesure au courant résiduel est trop petit.
11: Etape 2: Le rapport du courant de mesure au courant résiduel est trop petit.
12: Etape 1: Le courant maximal a été dépassé.
13: Etape 2: Le courant maximal a été dépassé.
14: Différence de courant trop petite pour la détermination de l'axe +d.
15: Deuxième harmonique trop petit.
16: Convertisseur trop petit pour le procédé de mesure.
17: Abandon par blocage des impulsions.

Remède: Valeur de défaut = 1:
Contrôler si le moteur est branché correctement.
Contrôler si les paramètres du moteur ont été saisis correctement.
Remplacer le Motor Module concerné.
Valeur de défaut = 2:
Desserrer le frein de maintien (p1215) et commander le moteur hors charge.
Valeur de défaut = 4:
Contrôler si l'inversion de la mesure de vitesse est correcte (p0410.0).
Contrôler si le moteur est branché correctement.
Contrôler si le nombre de traits de codeur (p0408) et le rapport de transmission (p0432, p0433) sont corrects.
Contrôler si le nombre de paires de pôles du moteur est correct (p0314).
Valeur de défaut = 10:
Augmenter la valeur pour p0325.
Contrôler si le moteur est branché correctement.
Remplacer le Motor Module concerné.
Valeur de défaut = 11:
Augmenter la valeur pour p0329.
Contrôler si le moteur est branché correctement.
Remplacer le Motor Module concerné.
Valeur de défaut = 12:
Diminuer la valeur pour p0325.
Contrôler si les paramètres du moteur ont été saisis correctement.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Valeur de défaut = 13:
Diminuer la valeur pour p0329.
Contrôler si les paramètres du moteur ont été saisis correctement.
Valeur de défaut = 14:
Augmenter la valeur pour p0329.
Valeur de défaut = 15:
Augmenter la valeur pour p0325.
Valeur de défaut = 16:
Désactiver le procédé (p1982).
Valeur de défaut = 17:
Répéter le procédé.

207971 <Indication de lieu>Entraînement: Détermination de l'offset d'angle de commutation activée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La détermination automatique de l'offset de l'angle de commutation (référencement du capteur) est activée (p1990 = 1).
Le prochain ordre MARCHE déclenchera la détermination automatique.
Pour SERVO et en présence du défaut F07414 :
La détermination de l'offset de l'angle de commutation est activée automatiquement (p1990 = 1) si une méthode d'identification de position des pôles est réglée dans p1980.
Voir aussi: p1990 (Référencement capteur Détermination de l'offset angle de commut.)

Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement une fois la détermination réussie ou en réglant p1990 = 0.

207980 <Indication de lieu>Entraînement: Mesure en rotation activée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La mesure en rotation est activée. Lors de la mesure en rotation, le moteur peut être accéléré jusqu'à la vitesse maximale et avec le couple maximal. Seules la limite de courant (p0640) et la vitesse maximale (p1082) paramétrées sont prises en compte. Il est possible d'influencer le comportement du moteur par le biais du verrouillage du sens de rotation (p1959.14, p1959.15) et du temps de montée / descente (p1958).
Lors du prochain ordre MARCHE, la mesure en rotation sera effectuée.
Voir aussi: p1960

Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement une fois la mesure en rotation effectuée correctement ou quand p1960 est mis = 0.

207980 <Indication de lieu>Entraînement: Mesure en rotation activée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La mesure en rotation (optimisation automatique du régulateur de vitesse) est activée.
Lors du prochain ordre MARCHE, la mesure en rotation sera effectuée.
Voir aussi: p1960

Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement à la fin de l'optimisation réussie du régulateur de vitesse ou au réglage de p1900 = 0.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207981 <Indication de lieu>Entraînement: Mesure en rotation Déblocages manquants

Valeur de message: -
Objet entraîn.: VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La mesure en rotation ne peut pas être lancée pour cause de déblocages manquants.
Remède: - Acquitter les défauts présents.
- Activer les déblocages manquants.
Voir aussi: r0002, r0046

207982 <Indication de lieu>Entraînement: Mesure en rotation Test de capteur

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Une erreur est survenue pendant le test de capteur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Aucun point de fonctionnement stationnaire de la vitesse n'a pu être atteint.
2: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la limite minimale est active.
3: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la bande de fréquence occultée est active.
4: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la limite maximale est active.
5: Le capteur ne produit aucun signal.
6: Polarité incorrecte.
7: Nombre de traits incorrect.
8: Défauts dans le signal du capteur ou régulateur de vitesse instable.
9: Le VSM (Voltage Sensing Module) n'est pas branché correctement.
Remède: Valeur de défaut = 1:
- Vérifier les paramètres moteur.
- Procéder à l'identification des paramètres moteur (p1910).
- Réduire éventuellement le facteur de dynamique (p1967 < 25 %).
Valeur de défaut = 2:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou la limite minimale (p1080).
Valeur de défaut = 3:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou les bandes de fréquence occultée (p1091 ... p1094, p1101).
Valeur de défaut = 4:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou la limite maximale (p1082, p1083 ou p1086).
Valeur de défaut = 5:
- Contrôler la connexion du capteur. Remplacer le capteur si besoin.
Valeur de défaut = 6:
- Contrôler l'affectation des connexions du câble de capteur. Adapter la polarité (p0410).
Valeur de défaut = 7:
- Adapter le nombre de traits (p0408).
Valeur de défaut = 8:
- Contrôler la connexion et le câble du capteur. Il y a probablement un problème de masse.
- Réduire la dynamique du régulateur de vitesse (p1460, p1462 ou p1470, p1472).
Valeur de défaut = 9:
- Vérifier les connexions du Voltage Sensing Module (VSM).
Remarque :
Le test de capteur peut être désactivé via p1959.0.
Voir aussi: p1959

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207983 <Indication de lieu>Entraînement: Mesure en rotation Caractéristique de saturation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur s'est produite au cours de la détermination de la caractéristique de saturation.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Aucun point de fonctionnement stationnaire de la vitesse n'a pu être atteint.
2: Aucun point de fonctionnement stationnaire du flux de rotor n'a été atteint.
3: Aucun point de fonctionnement stationnaire du circuit d'adaptation n'a pu être atteint.
4: Le circuit d'adaptation n'a obtenu aucun déblocage.
5: Réduction du champ active.
6: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la limite minimale est active.
7: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la bande de fréquence occultée est active.
8: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la limite maximale est active.
9: Plusieurs valeurs de la caractéristique de saturation déterminée sont non plausibles.
10: La caractéristique de saturation n'a pas pu être déterminée correctement en raison du couple résistant trop grand.

Remède: Valeur de défaut = 1:
- Le moment d'inertie total de l'entraînement est bien supérieur à celui du moteur seul (p0341, p0342). Désactiver la mesure en rotation (p1960), inscrire le moment d'inertie p0342, recalculer le régulateur de vitesse p0340 = 4 et répéter la mesure.
Valeur de défaut = 1 ... 2:
- Augmenter la vitesse mesurée (p1961) et répéter la mesure.
Valeur de défaut = 1 ... 4:
- Vérifier les paramètres moteur (données de la plaque signalétique). Après modification: calculer p0340 = 3.
- Vérifier le moment d'inertie (p0341, p0342). Après modification: calculer p0340 = 3.
- Procéder à l'identification des paramètres moteur (p1910).
- Réduire éventuellement le facteur de dynamique (p1967 < 25 %).
Valeur de défaut = 5:
- La consigne de vitesse sélectionnée (p1961) est trop élevée. Réduire la vitesse.
Valeur de défaut = 6:
- Adapter la consigne de vitesse (p1961) ou la limite minimale (p1080).
Valeur de défaut = 7:
- Adapter la consigne de vitesse (p1961) ou les bandes de fréquence occultée (p1091 ... p1094, p1101).
Valeur de défaut = 8:
- Adapter la consigne de vitesse (p1961) ou la limite maximale (p1082, p1083 ou p1086).
Valeur de défaut = 9, 10:
- La mesure a été effectuée dans un point de fonctionnement dans lequel le couple résistant est trop grand. Sélectionner un point de fonctionnement plus favorable, soit en changeant la consigne de vitesse (p1961), soit en diminuant le couple résistant. Une variation du couple résistant au cours de la mesure est à éviter absolument.
Remarque :
L'identification de la caractéristique de saturation peut être désactivée via p1959.1.
Voir aussi: p1959

207984 <Indication de lieu>Entraînement: Optimisation du régulateur de vitesse Moment inertie

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une erreur s'est produite au cours de l'identification du moment d'inertie.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Aucun point de fonctionnement stationnaire de la vitesse n'a pu être atteint.
2: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la limite minimale est active.
3. La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la bande de fréquence occultée est active.
4. La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la limite maximale est active.
5: Surélévation de la vitesse de 10 % impossible car la limite minimale est active.
6: Surélévation de la vitesse de 10 % impossible car la bande de fréquence occultée est active.
7: Surélévation de la vitesse de 10 % impossible car la limite maximale est active.
8: La différence de couple après le saut de consigne de vitesse est trop faible pour pouvoir identifier encore fiablement le moment d'inertie.
9: Il y a trop peu de paramètres pour une identification fiable du moment d'inertie.
10: La vitesse s'est modifiée après le saut de consigne de manière insuffisante ou dans la mauvaise direction.
11: Le moment d'inertie identifié n'est pas plausible.

Remède: Valeur de défaut = 1:
- Vérifier les paramètres moteur (données de la plaque signalétique). Après modification: calculer p0340 = 3.
- Vérifier le moment d'inertie (p0341, p0342). Après modification: calculer p0340 = 3.
- Procéder à l'identification des paramètres moteur (p1910).
- Réduire éventuellement le facteur de dynamique (p1967 < 25 %).
Valeur de défaut = 2, 5:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou la limite minimale (p1080).
Valeur de défaut = 3, 6:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou les bandes de fréquence occultée (p1091 ... p1094, p1101).
Valeur de défaut 4, 7:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou la limite maximale (p1082, p1083 ou p1086).
Valeur de défaut = 8:
- Le moment d'inertie total de l'entraînement est bien supérieur à celui du moteur seul (voir p0341, p0342). Désactiver la mesure en rotation (p1960), inscrire le moment d'inertie p342, recalculer le régulateur de vitesse p0340 = 4 et répéter la mesure.
Valeur de défaut = 9:
- Vérifier le moment d'inertie (p0341, p0342). Après modification, recalculer le régulateur de vitesse (p0340 = 3 ou 4)
Valeur de défaut = 10:
- Vérifier le moment d'inertie (p0341, p0342). Après modification: calculer p0340 = 3.
Remarque :
L'identification du moment d'inertie peut être désactivée via p1959.2.
Voir aussi: p1959

207985 <Indication de lieu>Entraînement: Optimisation du régulateur de vitesse (Test de vibration)

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur est survenue pendant le test de vibration.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Aucun point de fonctionnement stationnaire de la vitesse n'a pu être atteint.
2: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la limite minimale est active.
3: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la bande de fréquence occultée est active.
4: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la limite maximale est active.
5: Limites de couple trop petites pour saut de couple.
6: Aucun réglage approprié du régulateur de vitesse n'a pu être trouvé.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Valeur de défaut = 1:
- Vérifier les paramètres moteur (données de la plaque signalétique). Après modification: calculer p0340 = 3.
- Vérifier le moment d'inertie (p0341, p0342). Après modification: calculer p0340 = 3.
- Procéder à l'identification des paramètres moteur (p1910).
- Réduire éventuellement le facteur de dynamique (p1967 < 25 %).

Valeur de défaut = 2:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou la limite minimale (p1080).

Valeur de défaut = 3:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou les bandes de fréquence occultée (p1091 ... p1094, p1101).

Valeur de défaut = 4:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou la limite maximale (p1082, p1083 ou p1086).

Valeur de défaut = 5:
- Augmenter les limites de couple (par ex. p1520, p1521).

Valeur de défaut = 6:
- Réduire le facteur de dynamique (p1967).
- Désactiver l'essai de vibration (p1959.4 = 0) et répéter la mesure en rotation.

Voir aussi: p1959

207986 <Indication de lieu>Entraînement: Mesure en rotation Générateur de rampe

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Des problèmes sont survenus sur le générateur de rampe durant la mesure en rotation.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Les sens positif et négatif sont verrouillés.

Remède: Valeur de défaut = 1:
Débloquer le sens (p1110 ou p1111).

207987 <Indication de lieu>Entraînement: Mesure en rotation Aucun capteur disponible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Aucun capteur n'est disponible. La mesure en rotation est effectuée sans capteur.

Remède: Connecter le capteur ou sélectionner p1960 = 1, 3.

207988 <Indication de lieu>Entraînement: Mesure en rotation Aucune configuration sélectionnée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Lors de la configuration de la mesure en rotation (p1959), aucune fonction n'a été sélectionnée.

Remède: Sélectionner au moins une fonction pour l'optimisation automatique du régulateur de vitesse (p1959).
Voir aussi: p1959

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207989 <Indication de lieu>Entraînement: Mesure en rotation Inductance de fuite (sens q)

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur s'est produite au cours de la mesure de l'inductance dynamique de fuite.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Aucun point de fonctionnement stationnaire de la vitesse n'a pu être atteint.
2: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la limite minimale est active.
3: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la bande de fréquence occultée est active.
4: La consigne de vitesse n'a pas pu être atteinte car la limite maximale est active.
5: La consigne de flux 100 % n'a pas été atteinte.
6: Mesure Lq impossible car le défluxage est actif.
7: La mesure de vitesse de rotation dépasse la vitesse maximale p1082 ou 75 % de la vitesse assignée du moteur.
8: La mesure de vitesse de rotation est inférieure à 2 % de la vitesse assignée du moteur.

Remède: Valeur de défaut = 1:
- Vérifier les paramètres moteur.
- Procéder à l'identification des paramètres moteur (p1910).
- Réduire éventuellement le facteur de dynamique (p1967 < 25 %).

Valeur de défaut = 2:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou la limite minimale (p1080).

Valeur de défaut = 3:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou les bandes de fréquence occultée (p1091 ... p1094, p1101).

Valeur de défaut = 4:
- Adapter la consigne de vitesse (p1965) ou la limite maximale (p1082, p1083 ou p1086).

Valeur de défaut = 5:
- Consigne de flux p1570 = 100 % et consigne de courant p1610 = 0 % sont maintenues pendant la mesure Lq.

Valeur de défaut = 6:
- Réduire la charge en génératrice de façon à ce que l'entraînement ne puisse pas passer en défluxé lors des accélérations.
- Réduire p1965 de sorte que l'inductance de fuite q puisse être déterminée à des vitesses de rotation plus faibles.

Valeur de défaut = 7:
- Augmenter p1082 si cela est possible techniquement.
- Réduire p1965 de sorte que l'inductance de fuite q puisse être déterminée à des vitesses de rotation plus faibles.

Valeur de défaut = 8:
- Réduire la charge en moteur pour éviter que l'entraînement soit freiné.
- Augmenter p1965 pour que la mesure puisse se faire éventuellement à des vitesses de rotation plus élevées.

Remarque :
La mesure de l'inductance de fuite q peut être désactivée via p1959.5. Si seul le bit p1959.5 est à 1, cette mesure se fera seulement si p1960 = 1, 2 et si l'entraînement est mis sous tension.
Voir aussi: p1959

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207990 <Indication de lieu>Entraînement: Identification des paramètres moteur incorrecte

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut est survenu pendant l'identification.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La valeur de limitation de courant est atteinte.
2: Résistance statorique identifiée hors plage attendue 0,1...100 % de Zn.
3: Résistance rotorique identifiée hors plage attendue 0,1...100 % de Zn.
4: Réactance stator identifiée est hors plage attendue 50 ... 500 % de Zn.
5: Réactance principale identifiée st hors plage attendue 50 ... 500 % de Zn.
6: Constante de temps du rotor identifiée hors plage attendue 10 ms ... 5 s.
7: Réactance totale de fuite identifiée hors plage attendue 4 ... 50 % de Zn.
8: Réactance de fuite stator identifiée hors plage attendue 2 ... 50 % de Zn.
9: Réactance de fuite rotor identifiée hors plage attendue 2 ... 50 % de Zn.
10: Erreur de connexion du moteur.
11: L'arbre du moteur est en mouvement.
20: Tension de déchet des semiconducteurs de puissance identifiée hors plage attendue 0 ... 10 V.
30: Régulateur de courant à la limite de tension.
40: Au moins une identification est incorrecte. Les paramètres identifiés ne sont pas repris pour des raisons de cohérence.
50: Fréquence de découpage non réalisable avec la fréquence d'échantillonnage actuelle du rég. de courant.
Remarque :
Les valeurs en pourcentage se rapportent à l'impédance du moteur:
Zn = Vmot.nom / sqrt(3) / Imot,nom
101: Amplitude de tension trop petite pour la mesure de l'inductance même à 30 % de l'amplitude maximale du courant.
102, 104: Limitation de la tension durant la mesure de l'inductance.
103: Fréquence maximale dépassée durant la mesure d'inductance en rotation.
110: Moteur sans synchronisation précise avant mesure en rotation.
111: Pas de top zéro en l'espace de 2 tours.
112: La synchro précise n'est pas réalisée dans les 8 secondes suivant le dépassement du top zéro.
113: La limite de puissance, de couple ou de courant est nulle.
120: Erreur à l'évaluation de l'inductance principale.
125: Résistance du stator supérieure à la résistance totale.
126: Inductance série supérieure à l'inductance de fuite totale.
127: Inductance de fuite identifiée négative.
128: Résistance stator identifiée négative.
129: Résistance du rotor identifiée négative.
130: Commutation de jeu de param. d'entraînement durant l'identification des paramètres moteur.
140: Le canal de consigne bloque les deux sens.
160: Le temps d'accélération est trop court pour la détermination de kT, du moment d'inertie ou du couple de réluctance ou bien le temps de montée est trop long.
173: Problème interne.
180: Vitesse d'identification (vitesse maximale, vitesse assignée, 0,9 * p0348) inférieure à p1755.
190: Consigne de vitesse différente de zéro.
191: La vitesse nulle n'est pas atteinte.
192: La vitesse de consigne n'est pas atteinte.
193: Mouvement illicite du moteur lors de l'identification des erreurs de représentation de la tension.
194: Couple additionnel (r1515) inégal à zéro.
195: Régulation de couple active
200, 201: identification de la caractéristique d'erreur de représentation de tension du convertisseur (p1952, p1953) impossible.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Valeur de défaut = 0:
- Contrôler si le moteur est branché correctement. Attention au couplage (étoile/triangle).
Valeur de défaut 1...40:
- Vérifier si les paramètres moteur dans p0300, p0304 ... p0311 ont été bien saisis.
- Les puissances du moteur et du Motor Module sont-elles compatibles ? Le rapport des courants nominaux du Motor Module et du moteur ne doit pas être < 0,5 ni > 4
- Contrôler le couplage (étoile/triangle).
Valeur de défaut = 2:
- Pour couplage en parallèle : contrôler le système d'enroulement du moteur dans p7003. Si, avec des parties puissance couplées en parallèle, on spécifie un moteur mono-enroulement (p7003 = 0) pour un moteur à enroulements multiples, une grande part de la résistance stator est interprétée comme résistance de câble et saisie dans p0352.
Valeur de défaut 4, 7:
- Vérifier si les inductances sont bien saisis dans p0233 et p0353.
- Vérifier si le moteur est bien couplé (étoile/triangle).
Valeur de défaut 50:
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de courant
Valeur de défaut 101:
- Augmenter les limites de courant (p0640) ou de couple (p1520, p1521).
- Vérifier le gain du régulateur de courant (p1715).
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115).
- Identification complète de la caractéristique en charge éventuellement impossible, car amplitude de courant nécessaire trop grande.
- Occulter la mesure (p1909, p1959).
Valeur de défaut 102, 104:
- Diminuer la limite de courant (p0640).
- Contrôler Gain P régulateur de courant.
- Occulter la mesure (p1909, p1959).
Valeur de défaut = 103:
- Augmenter le moment d'inertie externe (si possible).
- Réduire la période d'échantillonnage du régulateur de courant (p0115).
- Occulter la mesure (p1909, p1959).
Valeur de défaut = 110:
- Avant la mesure en rotation, passer le top 0 avec le moteur.
Valeur de défaut = 111:
- Le capteur n'a peut-être pas de top 0. Corriger le réglage dans p0404.15.
- Le nombre de traits du capteur est incorrect. Corriger le réglage dans p0408.
- Si le top 0 est défectueux, remplacer le capteur.
Valeur de défaut = 112:
- Mettre à niveau le logiciel du capteur.
Valeur de défaut = 113:
- Vérifier les limites (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531), corriger les valeurs nulles.
Valeur de défaut = 120:
- Vérifier le gain P du régulateur de courant (p1715), eventuellement le réduire.
- Augmenter la fréquence de découpage (p1800).
Valeur de défaut = 125:
- Réduire la résistance du stator (p0352).
Valeur de défaut = 126:
- Réduire l'inductance série (p0353).
Valeur de défaut = 127, 128, 129:
- Il se peut que le régulateur de courant oscille. Diminuer p1715 avant la prochaine mesure
Valeur de défaut = 130:
- Durant l'identification du moteur, ne pas lancer de commutation de jeu de paramètres d'entraînement.
Valeur de défaut = 140:
- Avant la mesure, débloquer au moins un sens (p1110 = 0 ou p1111 = 0 ou p1959.14 = 1 ou p1959.15 = 1)
Valeur de défaut = 160:
- Allonger le temps d'accélération pour déterminer kT, le moment d'inertie ou le couple de réluctance en augmentant p.ex. la vitesse max. (p1082) ou le moment d'inertie ou en réduisant le courant maxi (p0640)
- En fonctionnement sans capteur avec moment d'inertie de la charge, paramétrer ce dernier (p1498).
- Diminuer le temps de montée (p1958).
- Augmenter le gain P du régulateur de vitesse (p1460).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- Occulter la mesure (p1959).
Valeur de défaut = 173:
-
Valeur de défaut = 180:
- Augmenter la vitesse maxi (p1082).
- Diminuer p1755.
- Occulter la mesure (p1909, p1959).
Valeur de défaut = 190:
- Régler la consigne de vitesse à 0.
Valeur de défaut = 191:
- Ne pas lancer l'identification des paramètres moteur sur un moteur tournant.
Valeur de défaut = 192:
- Vérifier la régulation de vitesse (moteur bloqué ou régulation de vitesse ne fonctionne pas).
- Si p1215 = 1, 3 (frein comme commande séquentielle), vérifier le sens de régulation (p0410.0).
- Maintenir les déblocages durant la mesure.
- Découpler les charges motrices du moteur.
- Augmenter le courant maxi (p0640).
- Diminuer la vitesse maxi (p1082).
- Occulter la mesure (p1959).
Valeur de défaut = 193:
- Le moteur s'est déplacé d'un angle él. > 5° (r0093). Caler le moteur avec le frein dans un des angles suivants de position des pôles (r0093) : 90°, 210° ou 330° (+/-5°) puis lancer l'identification.
Valeur de défaut = 194:
- Désactiver tous les couples additionnels (par ex. CI : p1511)
- Pour des axes suspendus : caler le moteur avec le frein dans un des angles suivants de position des pôles (r0093) : 90°, 210° ou 330° (+/-1°) puis lancer l'identification
Valeur de défaut = 195:
- Désactiver la régulation de couple (p1300 = 21 ou 20 ou mettre la source du signal à 0 dans p1501).
Valeur de défaut = 200, 201 :
- Régler la fréquence de découpage sur 0,5 * fréquence du rég. de courant (p.ex. 4 kHz pour un temps de cycle de rég. de courant de 125 µs)
- Réduire la longueur du câble entre Motor Module et moteur.
- Lire les valeurs de mesure r1950, r1951 et en déduire les valeurs pour p1952, p1953 par estimation

207991 <Indication de lieu>Entraînement: Identification des paramètres moteur activée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'identification des paramètres moteur est activée.
Lors du prochain ordre MARCHE, l'identification des paramètres moteur sera effectuée.
Voir aussi: p1910, p1960

Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement à la fin de l'identification réussie des paramètres moteur ou au réglage de p1910 = 0 ou p1960 = 0.

207991 <Indication de lieu>Entraînement: Identification des paramètres moteur activée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'identification des paramètres moteur est activée.
Lors du prochain ordre MARCHE, l'identification des paramètres moteur sera effectuée.
Voir aussi: p1910

Remède: Aucun(e) nécessaire.
L'alarme disparaît automatiquement à la fin de l'identification réussie des paramètres moteur ou au réglage de p1900 = 0.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207993 <Indication de lieu>Entraînement: Sens de champ tournant ou inversion de mesure de capteur incorrect(e)

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: ARRET2 (AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le sens de champ tournant ou la mesure de capteur a un signe incorrect. L'inversion de mesure (p0410) a été modifiée automatiquement par l'identification des paramètres moteur afin de corriger le sens de régulation. Cela peut entraîner un changement de sens de rotation. Pour acquitter ce défaut, il convient de confirmer au préalable l'exactitude du sens de rotation avec p1910 = -2.

Remède: Vérifier le sens de rotation, même pour le régulateur de position, le cas échéant.
Pour un sens de rotation correct:
Aucune autre mesure n'est nécessaire (à l'exception de p1910 = -2 et de l'acquittement du défaut).
En cas de sens de rotation incorrect:
Pour modifier le sens de rotation, il convient de remplacer deux phases et de recommencer l'identification du moteur.

207995 <Indication de lieu>Entraînement: Echec de l'identification de la position des pôles

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'identification de la position des pôles a échoué.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Le courant n'est pas établi.
2: Le courant initial est différent de zéro.
3: La course maxi réglée a été dépassée (p1981).
4x: Le signal de mesure n'autorise pas d'évaluation univoque.
5: Le courant maxi a été dépassé pendant la mesure.
6: La mesure de courant doit être recalibrée.
7x: Le Sensor Module ne supporte pas l'identification de la position des pôles.
70 ... 79: Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
8: Le courant requis pour l'identification de la position des pôles dépasse le courant maximal.
9: Le courant réglé pour l'identification de la position des pôles est zéro.
10: Commutation du jeu de paramètres au cours de l'identification de la position des pôles.
11: Le référencement du capteur pour la détermination de l'angle de commutation est actif (p1990 = 1) et le capteur sans top zéro n'est pas synchronisé de manière précise ou ne possède pas de données valides.
100: Identification de position des pôles en mouvement, 1ère et 2ème mesure différentes. Moteur bloqué ou courant (p1993) trop petit.
101: Identification de position des pôles en mouvement, mouvement insuffisant, moteur bloqué ou courant (p1993) trop petit.
102: Identification de position des pôles en mouvement, frein existant et serré. Une identification de position des pôles en mouvement n'est pas permise en liaison avec le frein.
103: Identification de la position des pôles sans capteur, basée sur le mouvement.
104: Identification de la position des pôles basée sur le mouvement, mesure de vitesse non nulle après une période transitoire.
Remarque : x = 0 ... 9

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Valeur de défaut = 1:
Vérifier le raccordement du moteur et la tension du circuit intermédiaire
Régler, pour les paramètres suivants, des valeurs significatives différentes de zéro (p0325, p0329).
Valeur de défaut = 3:
Augmenter la course maximale (p1981).
Réduire les courants pour l'identification de position des pôles (p0325, p0329).
Pour l'identification de position des pôles, immobiliser le moteur.
Valeur de défaut = 40 ... 49:
Augmenter les courants pour l'identification de position des pôles (p0325, p0329).
Pour l'identification de position des pôles, immobiliser le moteur.
Sélectionner un autre procédé pour l'identification de position des pôles (p1980).
Utiliser un autre moteur ou des codeurs absolus ou des capteurs à effet Hall
Valeur de défaut = 5:
Réduire les courants pour l'identification de position des pôles (p0325, p0329).
Valeur de défaut = 6:
Faire recalibrer le Motor Module
Valeur de défaut = 7x:
Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module.
Valeur de défaut = 8:
Réduire les courants pour l'identification de position des pôles (p0329, p0325, p1993).
La partie puissance n'est pas en mesure de produire le courant requis pour l'identification de position des pôles (p0209 < p0329, p0325, p1993) ; remplacer la partie puissance par une autre ayant un courant maximal plus élevé.
Valeur de défaut = 9:
Renseigner le paramètre du courant d'identification de position des pôles (p0329, p0325, p1993) avec une valeur différente de zéro.
Valeur de défaut = 10:
Ne lancer aucune commutation du jeu de paramètres au cours de l'identification de la position des pôles.
Valeur de défaut = 11:
- Pour des codeurs incrémentaux sans commutation avec top zéro (p0404.15 = 0), le référencement du codeur pour la détermination de l'angle de commutation (p1990 = 1) ne fait aucun sens. Dans ce cas, la fonction devrait être désactivée (p1990 = 0) ou, pour un capteur avec top zéro approprié, la commutation avec top zéro devrait être sélectionnée (p0404.15 = 1).
- Pour des codeurs absolus, il ne faut exécuter le référencement du capteur pour la détermination de l'angle de commutation (p1990 = 1) que si le capteur fournit une information de commutation et qu'il est synchronisé de manière précise (p1992.8 = 1 et p1992.10 = 1). Le capteur est probablement en stationnement, désactivé (p0145), non prêt à l'emploi ou signale un défaut.
- Désactiver le référencement du capteur pour la détermination de l'angle de commutation (régler p1990 = 0).
Valeur de défaut = 100, 101:
Vérifier la mobilité du moteur et l'établir le cas échéant.
Augmenter le courant pour l'identification de position des pôles en mouvement (p1993).
Valeur de défaut = 102:
Si le moteur doit fonctionner avec des freins: activer un autre procédé pour l'identification de la position des pôles (p1980).
Si le moteur peut fonctionner sans frein: ouvrir les freins (p1215 = 2).
Valeur de défaut = 103:
L'identification de position de pôles en mouvement ne peut s'effectuer qu'avec un capteur. Connecter un capteur ou sélectionner un autre procédé pour l'identification de position des pôles (p1980).
Valeur de défaut = 104:
Augmenter le temps de lissage de l'identification de position de pôles en mouvement (p1997).
Augmenter le temps de montée de l'identification de position de pôles en mouvement (p1994).
Contrôler le gain de l'identification de position de pôles en mouvement (p1995).
Contrôler le temps d'intégration de l'identification de position de pôles en mouvement (p1996).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

207996 <Indication de lieu>Entraînement: Identification de position de pôles non effectuée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: CAPTEUR (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une commutation du mode de fonctionnement a eu lieu en service qui nécessite une identification de la position des pôles (impossible dans cet état) :
- L'entraînement a été commuté au vol du fonctionnement sans capteur sur fonctionnement avec capteur, sans exécution préalable d'une identification de position des pôles pour le capteur. p1404 a une valeur entre zéro et la vitesse maximale, et les impulsions ont été débloquées dans la plage de vitesse au-delà de p1404 sans identification préalable de position des pôles en fonctionnement avec capteur.
- L'entraînement a été commuté en cours de fonctionnement sur un capteur qui nécessite une identification de la position des pôles. Celle-ci n'a cependant pas encore été effectuée (p1982 = 1 ou 2 et p1992.7 = 0).

Remède: - Lors de la commutation au vol entre fonctionnement avec et sans capteur avec identification de position des pôles après POWER ON ou mise en service (p0010 différent de 0), débloquer une fois les impulsions à vitesse nulle. Ceci a pour effet de déclencher une identification de position des pôles, le résultat étant mis à disposition pour le service.
- Procéder à la commutation d'EDS en situation de blocage des impulsions ou bien effectuer une identification de la position des pôles avec ce jeu de paramètres avant de procéder à la commutation.

207998 <Indication de lieu>Entraînement: Identification des paramètres moteur active sur un autre entraînement

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'identification des paramètres moteur est activée pour l'objet entraînement spécifié dans la valeur de défaut et empêche la mise sous tension des autres objets entraînement.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Objet entraînement avec identification des paramètres moteur active.
Voir aussi: p1910, p1960

Remède: - Attendre l'exécution complète de l'identification des paramètres moteur de l'objet entraînement spécifié dans la valeur de défaut.
- Désactiver l'identification des paramètres moteur pour l'objet entraînement spécifié dans la valeur de défaut (p1910 = 0 ou p1960 = 0).

207999 <Indication de lieu>Entraînement: impossible d'activer l'identification des paramètres moteur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La régulation a été débloquée sur l'un des objets entraînement SERVO. Pour activer l'identification des paramètres moteur, les impulsions doivent être supprimées pour tous les objets entraînement SERVO.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Objets entraînement avec régulation débloquée.

Remède: Supprimer le déblocage des impulsions sur tous les entraînements et réactiver l'identification des paramètres moteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

208000 <Indication de lieu>TB: Tension d'alimentation +/-15 V incorrecte

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La carte Terminal Board 30 a détecté une tension d'alimentation interne incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0: Erreur au cours du test du circuit de surveillance.
1: Erreur en fonctionnement normal.

Remède: - Remplacer la carte Terminal Board 30.
- Remplacer la CU.

208010 <Indication de lieu>TB: Convertisseur analogique-numérique

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le convertisseur analogique-numérique de la carte Terminal Board 30 n'a fourni aucune donnée convertie.

Remède: - Contrôler la tension d'alimentation.
- Remplacer la carte Terminal Board 30.

208500 <Indication de lieu>CARTE COMM: Délai de timeout Configuration écoulé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le délai de timeout pour la configuration s'est écoulé.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0: Le temps de transfert des paramètres de configuration de transmission est dépassé.
1: Le temps de transfert des paramètres de configuration de réception est dépassé.

Remède: Contrôler la ligne de communication.

208501 <Indication de lieu>CARTE COMM: Délai de timeout Données process écoulé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le délai de timeout réglé pour la transmission des données de processus via COMM BOARD a été dépassé.
Voir aussi: p8840 (CARTE COMM Délai de timeout)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Contrôler la ligne de communication.
- En cas d'erreur répétée, contrôler le délai de timeout réglé.
Voir aussi: p8840 (CARTE COMM Délai de timeout)

208502 <Indication de lieu>CARTE COMM: Délai de timeout Signe de vie écoulé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le délai de timeout du compteur de signe de vie s'est écoulé.
La connexion à la CARTE COMM a été interrompue.

Remède: - Contrôler la ligne de communication.
- Contrôler la CARTE COMM.

208504 <Indication de lieu>CARTE COMM: Erreur interne lors de la transmission cyclique de données

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Les consignes et mesures cycliques ne sont pas transmises à temps dans la plage de temps configurée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: Contrôler le télégramme de paramétrage (Ti, To, Tdp, etc.).

208510 <Indication de lieu>CARTE COMM: Données de configuration d'émission non valides

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les paramètres de configuration de transmission n'ont pas été acceptés par COMM BOARD.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Valeur de retour du contrôle des paramètres de configuration de transmission.

Remède: Contrôler les données de configuration de transmission.

208511 <Indication de lieu>CARTE COMM: Données de configuration de réception non valides

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Les paramètres de configuration de réception n'ont pas été acceptés par le variateur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Valeur de retour du contrôle des paramètres de configuration de réception.
0: Configuration acceptée.
1: Etablissement de connexions vers un nombre d'objets entraînement supérieur à celui configuré dans le variateur. Les objets variateur pour l'échange de données process et leur ordre sont définis via p0978.
2: Trop grand nombre de mots de données en entrée ou en sortie pour un objet entraînement. Un maximum de 16 mots est autorisé pour SERVO et VECTOR, un maximum de 5 mots est autorisé pour A_INF, TB30, TM31 et CU320.
3: Nombre d'octets impair en entrée ou en sortie.
4: Paramètres de réglage pour la synchronisation non acceptés.
5: Entraînement pas encore en fonctionnement cyclique.
6: Système tampon non accepté.
7: Longueur du canal cyclique trop courte pour ce réglage.
8: Adresse du canal cyclique non initialisée.
9: Système à trois tampons non autorisé.
10: Erreur DRIVE-CLiQ.
11: Erreur de liaison de la CU.
12: CX32 n'est pas en mode de fonctionnement cyclique.

Remède: Contrôler les données de configuration de réception.
Valeur d'alarme = 1:
Vérifier la liste des objets variateur avec échange de données process (p0978). p0978[x] = 0 permet d'exclure de l'échange de données process tous les objets entraînement spécifiés dans la liste suivante.

208520 <Indication de lieu>CARTE COMM: Canal acyclique perturbé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La mémoire ou l'état du tampon du canal acyclique contient une erreur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0: Erreur dans l'état du tampon.
1: Erreur dans la mémoire.

Remède: Contrôler la ligne de communication.

208526 <Indication de lieu>CARTE COMM: Pas de liaison cyclique

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Il n'existe pas de liaison cyclique avec la commande.

Remède: Etablir la liaison cyclique et activer la commande en mode de fonctionnement cyclique.
Dans le cas de PROFINET, vérifier les paramètres "Name of Station" et "IP of Station" (r61000, r61001).

208530 <Indication de lieu>CARTE COMM: Canal de signalisation perturbé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La mémoire ou l'état du tampon du canal de signalisation contient une erreur.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0: Erreur dans l'état du tampon.
1: Erreur dans la mémoire.

Remède: Contrôler la ligne de communication.

208550 <Indication de lieu>PZD Interface Affectation incorrecte du hardware

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'affectation du hardware à l'interface PZD a été paramétrée incorrectement.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1 : seul l'un des deux indices est différent de 99 (automatique).
2 : le même hardware est affecté aux deux interfaces PZD.
3 : la carte de communication affectée manque
4 : CBC10 est affectée à l'interface 1.
Voir aussi: p8839 (PZD Interface Affectation du hardware)

Remède: Corriger le paramétrage (p8839).

208700 <Indication de lieu>CBC: Communication incorrecte

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: CU_LINK, CU_S, HUB, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE)
VECTOR: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur s'est produite dans la communication CAN.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Le compteur d'erreurs a dépassé la valeur BUS OFF 255 pour les télégrammes d'émission. Le contrôleur CAN a été coupé du bus.
- Câble de bus interrompu.
- Câble de bus non connecté.
- Vitesse de transmission incorrecte.
- Timing des bits incorrect.

2: L'état du noeud du contrôleur CAN n'a plus été interrogé par le maître au-delà de son "Life Time". Le "Life Time" s'obtient en multipliant le "Guard Time" (p8604[0]) par le "Life Time Factor" (p8604[1]).
- Câble de bus interrompu.
- Câble de bus non connecté.
- Vitesse de transmission incorrecte.
- Timing des bits incorrect.
- Défaut sur le maître.

Remarque :
la réaction voulue au défaut peut être réglée via p8641.
Voir aussi: p8604 (CBC Node Guarding), p8641 (CBC Abort Connection Option Code)

Remède:
- Contrôle du câble de bus.
- Contrôle de la vitesse de transmission (p8622).
- Contrôle du timing des bits (p8623).
- Contrôle du maître.

Voir aussi: p8622 (CBC Vit.trans), p8623 (CBC Bit Timing selection)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

208700 <Indication de lieu>CBC: Communication incorrecte

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE)
VECTOR: ARRET3 (ARRET1, ARRET2, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur s'est produite dans la communication CAN.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Le compteur d'erreurs a dépassé la valeur BUS OFF 255 pour les télégrammes d'émission. Le contrôleur CAN a été coupé du bus.
- Câble de bus interrompu.
- Câble de bus non connecté.
- Vitesse de transmission incorrecte.
- Timing des bits incorrect.
2: L'état du noeud du contrôleur CAN n'a plus été interrogé par le maître au-delà de son "Life Time".
Le "Life Time" s'obtient en multipliant le "Guard Time" (p8604[0]) par le "Life Time Factor" (p8604[1]).
- Câble de bus interrompu.
- Câble de bus non connecté.
- Vitesse de transmission incorrecte.
- Timing des bits incorrect.
- Défaut sur le maître.
Voir aussi: p8604 (CBC Node Guarding), p8641 (CBC Abort Connection Option Code)

Remède: - Contrôle du câble de bus.
- Contrôle de la vitesse de transmission (p8622).
- Contrôle du timing des bits (p8623).
- Contrôle du maître.
Voir aussi: p8622 (CBC Vit.trans), p8623 (CBC Bit Timing selection)

208701 <Indication de lieu>CBC: Changt d'état NMT

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET3
VECTOR: ARRET3

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: CANopen NMT a changé d'état de "Operational" à "Pre-Operational" ou à "Stopped".
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: changement d'état de CANopen NMT de "Operational" à "Pre-Operational"
2: changement d'état de CANopen NMT de "Operational" à "Stopped".
Remarque :
A l'état "Pre-Operational" de NMT, il n'est pas possible de transmettre des données process et à l'état "Stopped" de NMT, il n'est possible de transmettre ni données process ni données de maintenance.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
Acquitter le défaut et poursuivre le fonctionnement.

208751 <Indication de lieu>CBC: Perte télégr.

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le contrôleur CAN a perdu un message de réception.

Remède: Diminuer les temps de cycle des messages de réception.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

208752 <Indication de lieu>CBC: Dépassement du compteur d'erreurs pour Error Passive

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le compteur d'erreurs a dépassé la valeur 127 pour les télégrammes d'émission ou de réception.

Remède: - Contrôle du câble de bus.
- Régler des vitesses de transmission plus élevées (p8622).
- Contrôler le timing des bits et l'optimiser si nécessaire (p8623).
Voir aussi: p8622 (CBC Vit.trans), p8623 (CBC Bit Timing selection)

208753 <Indication de lieu>CBC: Débordement tampon de messages

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un tampon de messages a débordé.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1: Tampon d'émission acyclique débordé (tampon de réponse SDO).
2: Tampon de réception acyclique débordé (tampon de réception SDO).
3: Tampon d'émission cyclique débordé (tampon d'émission SDO).

Remède: Contrôler le câble de bus.
Régler une vitesse de transmission plus élevée (p8622).
Contrôler le timing des bits et l'optimiser si nécessaire (p8623).
Valeur d'alarme = 2:
- Diminuer les temps de cycle des messages de réception SDO.
Voir aussi: p8622 (CBC Vit.trans), p8623 (CBC Bit Timing selection)

208754 <Indication de lieu>CBC: Mode de communication incorrect

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: En mode "Operational", on a tenté de modifier les paramètres p8700 ... p8737.

Remède: Passer dans le mode "Pre-Operational" ou "Stopped".

208755 <Indication de lieu>CBC: Objet non mappable

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'objet CANopen n'est pas prévu pour le mappage Process Data Object (PDO).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Utiliser un objet CANopen prévu pour le mappage PDO ou saisir 0.
Les objets suivants peuvent être mappés dans le Receive Process Data Object (RPDO) ou le Transmit Process Data Object (TPDO):
- RPDO: 6040 hex, 6060 hex, 60FF hex, 6071 hex; 5800 hex - 580F hex; 5820 hex - 5827 hex
- TPDO: 6041 hex, 6061 hex, 6063 hex, 6069 hex, 606B hex, 606C hex, 6074 hex; 5810 hex - 581F hex; 5830 hex - 5837 hex
Seul le sous-indice 0 des objets donnés est mappable.
Remarque :
L'ID COB ne peut prendre de valeur valide tant que A08755 est présent.

208756 <Indication de lieu>CBC: Nombre d'octets mappés dépassé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le nombre d'octets des objets mappés dépasse la taille de télégramme pour données utiles. 8 octets maximum sont autorisés.

Remède: Mapper moins d'objets ou des objets occupant moins de données.
Voir aussi: p8710, p8711, p8712, p8713, p8714, p8715, p8716, p8717, p8730, p8731, p8732, p8733, p8734, p8735, p8736, p8737

208757 <Indication de lieu>CBC: Invalider l'ID_COB

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: En fonctionnement en ligne, l'ID_COB correspondant doit être déclarée non valide avant le mappage.
Exemple :
On veut modifier le mappage pour RPDO 1 (p8710[0]).
--> définir p8700[0] = C00006E0 hex (ID_COB non valide)
--> régler p8710[0] selon les besoins
--> p8700[0] introduire un ID_COB valide

Remède: Invalider l'ID_COB.

208758 <Indication de lieu>CBC: Nombre de canaux PDO trop petit

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le nombre de canaux PDO en p8740 est réglé à 0 ou sur une valeur trop petite.
Voir aussi: p8740 (CBC Répartition des canaux)

Remède: Le nombre de canaux CAN réglé dans p8740 doit être supérieur ou égal au nombre de PDO.
Deux possibilités existent:
Augmenter le nombre des canaux dans p8740 et valider la sélection avec p8741.
Diminuer le nombre des PDO en invalidant l'ID_COB.
Voir aussi: p8740 (CBC Répartition des canaux), p8741 (CBC PDO Configuration Confirmation)

208759 <Indication de lieu>CBC: L'ID_COB PDO existe déjà

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Un ID_COB PDO a déjà été attribué.
Remède: Sélectionnez une autre ID_COB PDO.

213000 <Indication de lieu>Niveau licence insuffisant

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Des options nécessitant un niveau licence sont utilisées sur un variateur et le niveau licence est insuffisant.
- Une erreur s'est produite lors de la vérification du niveau licence existant.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0:
Le niveau licence existant n'est pas suffisant.
1:
Aucune licence suffisante n'a pu être déterminée car la carte mémoire avec les paramètres de licence nécessaires a été déconnectée pendant le fonctionnement.
2:
Aucun niveau licence suffisant n'a pu être déterminé car une erreur s'est produite lors de la lecture des paramètres de licence nécessaires à partir de la carte mémoire.
3:
Aucune licence suffisante n'a pu être déterminée car il y a une erreur de total de contrôle dans le License Key.
4:
Une erreur interne s'est produite lors du contrôle de niveau licence.
Remède: Valeur d'alarme = 0:
Des licences supplémentaires sont nécessaires et doivent être activées (p9920, p9921).
Valeur d'alarme = 1:
Enficher à nouveau à l'état hors tension la carte mémoire compatible avec le système.
Valeur d'alarme = 2:
Saisir et activer un License Key (p9920, p9921).
Valeur d'alarme = 3:
Comparer le Licence Key (p9920) introduit avec le Licence Key qui figure sur le Certificat de licence.
Saisir à nouveau et activer un License Key (p9920, p9921).
Valeur d'alarme = 4:
- Exécuter un POWER ON.
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

213001 <Indication de lieu>Niveau licence Total de contrôle incorrect

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une erreur a été détectée lors de la vérification du total de contrôle du License Key.
Remède: Comparer le Licence Key (p9920) introduit avec le Licence Key qui figure sur le Certificat de licence.
Saisir à nouveau et activer un License Key (p9920, p9921).

230001 <Indication de lieu>Partie puissance: Surintensité

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La partie puissance a détecté une surintensité.
- Erreur de paramétrage de la régulation.
- Le moteur est le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre.
- Mode U/f: valeur de rampe de montée trop faible.
- Mode U/f: courant nominal du moteur très supérieur à celui du Motor Module.
- Alimentation: courants de décharge et de recharge élevés en cas de creux de tension réseau.
- Alimentation: courants de recharge élevés en cas de surcharge moteur et de creux de tension de circuit intermédiaire.
- Alimentation: courants de court-circuit à la mise sous tension en raison de l'absence d'inductance de commutation.
- Les câbles de puissance ne sont pas branchés correctement.
- Les câbles de puissance dépassent la longueur maximum admissible.
- La partie puissance est défectueuse.

Autres causes dans le cas d'un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) :
- Une partie puissance a été coupé pour cause de défaut à la terre.
- La régulation de courant de circulation est réglée trop lente ou trop dynamique.

Valeur de défaut (r0949, interpréter bit par bit) :
Bit 0: Phase U.
Bit 1: Phase V.
Bit 2: Phase W.
Remarque :
Valeur de défaut = 0 signifie que la phase avec surintensité est inconnue (par ex. pour appareil Block-size).

Remède:
- Vérifier les paramètres du moteur et effectuer, le cas échéant, une mise en service.
- Vérifier le couplage du moteur (étoile-triangle).
- Mode U/f: augmenter la valeur de rampe de montée.
- Mode U/f: vérifier la correspondance entre les courants nominaux du moteur et du Motor Module.
- Alimentation: contrôler la qualité du réseau.
- Alimentation: diminuer la charge du moteur.
- Alimentation: connexion correcte de l'inductance de commutation réseau.
- Vérifier le raccordement des câbles de puissance.
- Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre
- Vérifier la longueur des câbles de puissance.
- Remplacer la partie puissance.

Pour un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) on applique également :
- Vérifier les seuils de surveillance de défaut à la terre (p0287).
- Vérifier le paramétrage de la régulation du courant de circulation (p7036, p7037).

230002 <Indication de lieu>Partie puissance: Tension du circuit intermédiaire Surtension

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La partie puissance a détecté une surtension dans le circuit intermédiaire.
- moteur génère trop d'énergie.
- tension de raccordement trop élevée.
- En cas de fonctionnement avec VSM, l'affectation de phase L1, L2, L3 sur VSM diffère de l'affectation de phase sur la partie puissance.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Tension de circuit intermédiaire [1 bit = 100 mV].
Pour SINAMICS GM / SM :
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
32: Surtension dans le demi-circuit intermédiaire négatif (VdcN)
64: Surtension dans le demi-circuit intermédiaire positif (VdcP)
96: Surtension dans les deux demi-circuits intermédiaires

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Augmenter le temps de descente.
- Activer le régulateur de tension du circuit intermédiaire.
- Mettre en oeuvre la résistance de freinage ou le module Active Line.
- Augmenter la limite de courant de l'unité d'alimentation ou installer un module plus puissant (dans le cas d'un Active Line Module).
- Contrôler la tension de raccordement.
- Contrôler et corriger l'affectation de phase sur VSM et sur la partie puissance.
Voir aussi: p0210, p1240

230003 <Indication de lieu>Partie puissance: Tension du circuit intermédiaire Sous-tension

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La partie puissance a détecté une sous-tension dans le circuit intermédiaire.
- Défaillance du réseau.
- Tension réseau en dessous de la valeur admissible.
- Panne ou défaut de l'arrivée réseau.
Remarque :
Le seuil de surveillance de sous-tension dans le circuit intermédiaire est le minimum des valeurs suivantes:
- Pour le calcul, voir p0210.

Remède: - Contrôler la tension réseau
- Contrôler l'arrivée réseau et tenir compte de ses signalisations de défaut le cas échéant.
Remarque :
Le signal "prêt à fonctionner" de l'arrivée r0863 doit être relié aux entrées correspondantes p0864 des variateurs.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

230004 <Indication de lieu>Partie puissance: Surchauffe radiateur Onduleur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La température au niveau du radiateur de la partie puissance a dépassé la valeur limite admissible.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
- Surcharge.
- Température ambiante trop élevée.
- Fréquence de découpage trop élevée.
Valeur de défaut (r0949):
Température [1 bit = 0,01 °C]

Remède: - Vérifier si le ventilateur est en marche.
- Contrôler les filtres du ventilateur.
- Vérifier que la température ambiante est dans la plage admissible.
- Contrôler la charge du moteur.
- Réduire la fréquence de découpage si elle est supérieure à la fréquence nominale de découpage.
Important:
Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05000.
Voir aussi: p1800 (Fréq. découpage)

230005 <Indication de lieu>Partie puissance: Surcharge I2t

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La partie puissance a été surchargée (r0036 = 100 %).
- Le courant nominal admissible de la partie puissance a été dépassé trop longtemps.
- Le cycle de charge admissible n'a pas été observé.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
I2t [100 % = 16384].

Remède: - Diminuer la charge permanente.
- Adapter le cycle de charge.
- Vérifier les courants nominaux du moteur et de la partie puissance.
Voir aussi: r0036, r0206, p0307

230006 <Indication de lieu>Partie puissance: Thyristor Control Board

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La carte Thyristor Control Board (TCB) du Basic Line Module signale une erreur.
- Absence de tension réseau.
- Le contacteur réseau n'est pas fermé.
- La tension réseau est trop faible.
- Fréquence du réseau en dehors de la plage admissible (45 ... 66 Hz).
- Présence d'un court-circuit dans le circuit intermédiaire.
- Présence d'un défaut à la terre dans le circuit intermédiaire (pendant la phase de précharge).
- Alimentation du Thyristor Control Board en dehors de la plage admissible (5 ... 18 V) et tension réseau > 30 V.
- Présence d'un défaut interne du Thyristor Control Board.

Remède: Les défauts sont stockés sur la carte Thyristor Control Board et doivent être acquittés. La tension d'alimentation de la carte Thyristor Control Board doit être coupée pendant au moins 10 s !
- Contrôler la tension réseau
- Vérifier ou commander le contacteur réseau.
- Contrôler le délai de timeout et l'augmenter le cas échéant (p0857).
- Tenir compte des autres signalisations de la partie puissance le cas échéant.
- Contrôler la présence éventuelle d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre sur le circuit intermédiaire.
- Evaluer les LED de diagnostic de la carte Thyristor Control Board.

230008 <Indication de lieu>Partie puissance: Erreur de signe de vie des données cycliques

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La partie puissance a détecté que les télégrammes de consigne cycliques de la Control Unit n'avaient pas été actualisés à temps durant au moins deux cycles en l'espace de 20 ms.

Remède: - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Dans les projets avec l'objet entraînement VECTOR, vérifier si la Control Unit a le paramétrage p0117 = 6.
Voir aussi: p0117 (Régulateur de courant Temps mort calcul Mode)

230010 <Indication de lieu>Partie puissance: Erreur de signe de vie des données cycliques

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ entre la CU et la partie puissance concernée est perturbée.
Les télégrammes de consigne cycliques de la CU n'ont pas été reçus de manière ponctuelle par la partie puissance pendant au moins un temps de cycle.

Remède: - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.

230011 <Indication de lieu>Partie puissance: Coupure de phase réseau dans le circuit principal

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2 (ARRET1)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une coupure de phase du réseau a été détectée sur la partie puissance.
- Le fusible d'une phase du circuit principal a fondu.
- L'ondulation de la tension de circuit intermédiaire dépasse la valeur limite autorisée.

Remède: Contrôle des fusibles du circuit principal.

230012 <Indication de lieu>Partie puissance: Sonde thermométrique radiateur Rupture de fil

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La liaison avec une des sondes thermométriques des radiateurs dans la partie puissance est coupée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Bit 0: Logement des modules (tiroir électronique)
Bit 1: Arrivée d'air
Bit 2: Onduleur 1
Bit 3: Onduleur 2
Bit 4: Onduleur 3
Bit 5: Onduleur 4
Bit 6: Onduleur 5
Bit 7: Onduleur 6
Bit 8: Redresseur 1
Bit 9: Redresseur 2

Remède: Contacter le constructeur.

230013 <Indication de lieu>Partie puissance: Sonde thermométrique radiateur Court-circuit

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Court-circuit de la sonde thermométrique du radiateur dans le Motor Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Bit 0: Logement des modules (tiroir électronique)
Bit 1: Arrivée d'air
Bit 2: Onduleur 1
Bit 3: Onduleur 2
Bit 4: Onduleur 3
Bit 5: Onduleur 4
Bit 6: Onduleur 5
Bit 7: Onduleur 6
Bit 8: Redresseur 1
Bit 9: Redresseur 2

Remède: Contacter le constructeur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230016 <Indication de lieu>Partie puissance: Alimentation de charge coupée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Pour CU31x et CUA31:
La tension du circuit intermédiaire est trop faible.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
tension du circuit intermédiaire en [V].

Remède: Pour CU31x et CUA31:
Il se peut que l'alimentation réseau CA ne soit pas enclenchée.

230017 <Indication de lieu>Partie puissance: Limitation hardware du courant entrée trop souvent en action

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La limitation hardware du courant dans la phase correspondante (voir A30031, A30032, A30033) est entrée en action trop souvent. Le nombre de dépassements admissibles dépend du type de la partie puissance.
Pour l'unité d'alimentation :
- Erreur de paramétrage de la régulation.
- Unité d'alimentation surchargée.
- Raccordement incorrect du Voltage Sensing Module.
- Inductance de commutation manquante ou d'un type incorrect.
- La partie puissance est défectueuse.

Pour le Motor Module:
- Erreur de paramétrage de la régulation.
- Défaut dans le moteur ou dans les câbles de puissance.
- La longueur des câbles de puissance dépasse la longueur maximum admissible.
- La charge de moteur est trop élevée.
- La partie puissance est défectueuse.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Phase U
Bit 1: Phase V
Bit 2: Phase W

Remède: Pour l'unité d'alimentation :
- Vérifier les réglages du régulateur, éventuellement réinitialiser le régulateur et l'identifier (p0340 = 2, p3410 = 5).
- Réduire la charge, éventuellement augmenter la capacité du circuit intermédiaire ou installer une unité d'alimentation plus puissante.
- Vérifier le raccordement du Voltage Sensing Module optionnel.
- Vérifier le raccordement et les caractéristiques techniques de l'inductance de commutation.
- Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre
- Remplacer la partie puissance.

Pour le Motor Module:
- Vérifier les paramètres du moteur.
- Vérifier le couplage du moteur (étoile-triangle).
- Contrôler la charge du moteur.
- Vérifier le raccordement des câbles de puissance.
- Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre
- Vérifier la longueur des câbles de puissance.
- Remplacer la partie puissance.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230020 <Indication de lieu>Partie puissance : Configuration non prise en charge

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La configuration sollicitée n'est pas prise en charge par la partie puissance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
0:
Fonctionnement autonome est sollicitée et ne peut pas être pris en charge.

Remède: Valeur de défaut = 0:
Le cas échéant, désactiver la protection interne contre les surtensions (p1231 = 3).
Voir aussi: p1231 (Court-circuit rotor / frein CC Configuration)

230021 <Indication de lieu>Partie puissance: Défaut à la terre

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La partie puissance a détecté un défaut à la terre.
- Défaut à la terre dans les câbles de puissance.
- Court-circuit d'enroulement ou défaut à la terre du moteur.
- Transformateur de courant défectueux.
Cause supplémentaire dans les cas de la CU310/CUA31:
- Les serrage brusque du frein provoque l'activation de la surveillance matérielle CC.
Autres causes dans le cas d'un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) :
- La régulation de courant de circulation est réglée trop lente ou trop dynamique.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Valeur du courant total [32767 = 271 % courant nominal].

Remède: - Vérifier le raccordement des câbles de puissance.
- Vérifier le moteur.
- Vérifier le transformateur de courant.
Pour CU310/CUA31, on a en outre:
- Vérifier les câbles et contacts du raccordement de frein (rupture de fil possible).
Pour un synchrocoupleur (r0108.15 = 1) on applique également :
- Vérifier les seuils de surveillance de défaut à la terre (p0287).
- Vérifier le paramétrage de la régulation du courant de circulation (p7036, p7037).
Voir aussi: p0287 (Surveillance défaut de terre Seuils)

230022 <Indication de lieu>Partie puissance: Surveillance U_ce

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: POWER ON

Cause: Dans la partie puissance, la surveillance de la tension collecteur-émetteur (U_ce) des semiconducteurs est entrée en action.
Causes possibles :
- Rupture de câble optique.
- Alimentation du module de commande IGBT manquante.
- Court-circuit à la sortie du Motor Module.
- Semiconducteur défectueux dans la partie puissance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Court-circuit dans la phase U
Bit 1: Court-circuit dans la phase V
Bit 2: Court-circuit dans la phase W
Bit 3: Déblocage émetteur de lumière défaillant
Bit 4: Interruption de la signalisation groupée de défaut U_ce
Voir aussi: r0949 (Valeur de défaut)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier les câbles optiques et les remplacer le cas échéant.
- Vérifier l'alimentation du module de commande IGBT (24 V).
- Vérifier le raccordement des câbles de puissance.
- Déterminer le semiconducteur défectueux et le remplacer.

230023 <Indication de lieu>Partie puissance : Surchauffe Modèle thermique Alarme

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La différence de température entre le radiateur et les semiconducteurs a dépassé la valeur limite admissible.
- Le cycle de charge admissible n'a pas été observé.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
- Surcharge.
- Température ambiante trop élevée.
- Fréquence de découpage trop élevée.
Voir aussi: r0037

Remède: - Adapter le cycle de charge.
- Vérifier si le ventilateur est en marche.
- Contrôler les filtres du ventilateur.
- Vérifier que la température ambiante est dans la plage admissible.
- Contrôler la charge du moteur.
- Réduire la fréquence de découpage si elle est supérieure à la fréquence nominale de découpage.

230024 <Indication de lieu>Partie puissance : Surchauffe Modèle thermique

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La différence de température entre le radiateur et les semiconducteurs a dépassé la valeur limite admissible.
- Le cycle de charge admissible n'a pas été observé.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
- Surcharge.
- Température ambiante trop élevée.
- Fréquence de découpage trop élevée.
Voir aussi: r0037

Remède: - Adapter le cycle de charge.
- Vérifier si le ventilateur est en marche.
- Contrôler les filtres du ventilateur.
- Vérifier que la température ambiante est dans la plage admissible.
- Contrôler la charge du moteur.
- Réduire la fréquence de découpage si elle est supérieure à la fréquence nominale de découpage.

230025 <Indication de lieu>Partie puissance: Surchauffe semiconducteur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La température des semiconducteurs a dépassé la valeur limite admissible.
- Le cycle de charge admissible n'a pas été observé.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
- Surcharge.
- Température ambiante trop élevée.
- Fréquence de découpage trop élevée.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Valeur de défaut (r0949):
Différence de température entre radiateur et semi-conducteur [1 bit = 0,01 °C]

Remède: - Adapter le cycle de charge.
- Vérifier si le ventilateur est en marche.
- Contrôler les filtres du ventilateur.
- Vérifier que la température ambiante est dans la plage admissible.
- Contrôler la charge du moteur.
- Réduire la fréquence de découpage si elle est supérieure à la fréquence nominale de découpage.

Important:
Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05001.
Voir aussi: r0037

230027 <Indication de lieu>Partie puissance: Précharge circuit intermédiaire Surveillance temps

Valeur de message: déblocages: %1, état: %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le circuit intermédiaire de la partie puissance ne pouvait pas être préchargé pendant l'intervalle de temps attendu.
1) Absence de tension réseau.
2) Le contacteur/disjoncteur réseau n'est pas fermé.
3) La tension réseau est trop faible.
4) Réglage incorrect de la tension réseau (p0210).
5) Les résistances de précharge sont surchauffées car un trop grand nombre de précharges par unité de temps a été effectué.
6) Les résistances de précharge sont surchauffées, car la capacité du circuit intermédiaire est trop élevée.
7) Les résistances de précharge sont surchauffées car de la puissance a été prélevée du circuit intermédiaire alors que le Prêt à fonctionner (r0863.0) de l'alimentation est absent.
8) Les résistances de précharge sont surchauffées car le contacteur réseau était fermé durant la décharge rapide du circuit intermédiaire à travers le Braking Module.
9) Présence d'un défaut à la terre ou d'un court-circuit dans le circuit intermédiaire.
10) Circuit de précharge éventuellement défectueux (uniquement appareils en version châssis).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Déblocages internes manquants de partie puissance (16 bits de poids faible):
(représentation inversée codée sur bits, FFFF hex -> tous les déblocages internes sont présents)
Bit 0: Alimentation de la commande des IGBT coupée
Bit 1: Réservé
Bit 2: Réservé
Bit 3: Défaut à la terre détecté
Bit 4: Action du courant d'impulsion de crête
Bit 5: I2t dépassé
Bit 6: Modèle thermique Surchauffe calculée
Bit 7: (radiateur, module de commande de la partie puissance) surchauffe mesurée
Bit 8: réservé
Bit 9: Surtension détectée
Bit 10: La partie puissance a terminé la précharge, prête pour le déblocage des impulsions
Bit 11: Borne STO manque
Bit 12: Surintensité détectée
Bit 13: Court-circuit rotor actif
Bit 14: Erreur DRIVE-CLiQ présente
Bit 15: Erreur Uce détectée, transistor désaturé en raison de surintensité/court-circuit
Etat partie puissance (16 bits de poids fort, format hexadécimal):
0: Défaut (attente de coupure et acquittement de l'erreur)
1: Blocage de réenclenchement (attente de ARRET)
2: Surtension détectée -> Changement d'état d'erreur
3: Sous-tension détectée -> Changement d'état d'erreur
4: Attendre l'ouverture du contacteur de shuntage -> Passage à l'état d'erreur

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

5: Attendre l'ouverture du contacteur de shuntage -> Passage au blocage de réenclenchement
6: Mise en service
7: Prêt pour précharge
8: Précharge démarrée, tension de circuit intermédiaire inférieure à la tension de mise en marche minimum
9: Précharge en cours, tension de circuit intermédiaire de fin de précharge pas encore détectée
10: Attendre la fin du temps de rebondissement du contacteur principal après précharge
11: Précharge terminée, prêt pour le déblocage des impulsions
12: Déclenchement de la borne STO détecté sur la partie puissance.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

Remède: De façon générale :
- Contrôler la tension réseau aux bornes d'entrée.
- Vérifier le réglage de la tension réseau (p0210).
- Pour des appareils Booksize : attendre le refroidissement des résistances de précharge (env. 8 min). Pendant ce temps, il convient de déconnecter l'alimentation du réseau.

Concernant 5) :
- Attention à la fréquence de précharge (voir manuel correspondant).

Concernant 6) :
- Contrôler la capacité totale du circuit intermédiaire et, le cas échéant, la réduire en fonction de la capacité du circuit intermédiaire maximale admise (voir manuel correspondant).

Concernant 7) :
- Connecter le signal "prêt à fonctionner" de l'alimentation (r0863.0) à la logique de déblocage des entraînements connectés à ce circuit intermédiaire.

Concernant 8) :
- Vérifier la connexion du contacteur réseau externe. Le contacteur réseau doit être ouvert durant la décharge rapide du circuit intermédiaire.

Concernant 9) :
- Contrôler la présence éventuelle d'un défaut à la terre ou d'un court-circuit sur le circuit intermédiaire.

Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

230031 <Indication de lieu>Partie puissance: Limitation hardware du courant de la phase U

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La limitation hardware du courant de la phase U est entrée en action. Dans cette phase, le découpage est bloqué pour une période de découpage.
- Erreur de paramétrage de la régulation.
- Défaut dans le moteur ou dans les câbles de puissance.
- La longueur des câbles de puissance dépasse la longueur maximum admissible.
- La charge de moteur est trop élevée.
- La partie puissance est défectueuse.

Remarque :
Lorsque la limitation hardware du courant de la phase U, V ou W entre en action pour un Power Module, l'alarme A30031 est toujours émise.

Remède:
- Vérifier les paramètres du moteur.
- Vérifier le couplage du moteur (étoile-triangle).
- Vérifier la charge du moteur.
- Vérifier le raccordement des câbles de puissance.
- Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre
- Vérifier la longueur des câbles de puissance.

230032 <Indication de lieu>Partie puissance: Limitation hardware du courant de la phase V

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La limitation hardware du courant de la phase V est entrée en action. Dans cette phase, le découpage est bloqué pour une période de découpage.
- Erreur de paramétrage de la régulation.
- Défaut dans le moteur ou dans les câbles de puissance.
- La longueur des câbles de puissance dépasse la longueur maximum admissible.
- La charge de moteur est trop élevée.
- La partie puissance est défectueuse.

Remarque :
Lorsque la limitation hardware du courant de la phase U, V ou W entre en action pour un Power Module, l'alarme A30031 est toujours émise.

Remède:
- Vérifier les paramètres du moteur.
- Vérifier le couplage du moteur (étoile-triangle).
- Vérifier la charge du moteur.
- Vérifier le raccordement des câbles de puissance.
- Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre
- Vérifier la longueur des câbles de puissance.

230033 <Indication de lieu>Partie puissance: Limitation hardware du courant de la phase W

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La limitation hardware du courant de la phase W est entrée en action. Dans cette phase, le découpage est bloqué pour une période de découpage.
- Erreur de paramétrage de la régulation.
- Défaut dans le moteur ou dans les câbles de puissance.
- La longueur des câbles de puissance dépasse la longueur maximum admissible.
- La charge de moteur est trop élevée.
- La partie puissance est défectueuse.

Remarque :
Lorsque la limitation hardware du courant de la phase U, V ou W entre en action pour un Power Module, l'alarme A30031 est toujours émise.

Remède:
- Vérifier les paramètres du moteur.
- Vérifier le couplage du moteur (étoile-triangle).
- Vérifier la charge du moteur.
- Vérifier le raccordement des câbles de puissance.
- Vérifier si les câbles de puissance sont le siège d'un court-circuit ou d'un défaut à la terre
- Vérifier la longueur des câbles de puissance.

230035 <Indication de lieu>Partie puissance: Surchauffe air d'arrivée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La température de l'air d'arrivée à la partie puissance a dépassé la limite maximale autorisée.
Sur les parties puissance à refroidissement par air, la température limite se situe à 55 °C.
- Température ambiante trop élevée.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Température [1 bit = 0,01 °C]

Remède:
- Vérifier si le ventilateur est en marche.
- Contrôler les filtres du ventilateur.
- Vérifier que la température ambiante est dans la plage admissible.

Important:
Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05002.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230036 <Indication de lieu>Partie puissance: Surchauffe tiroir de l'électronique

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La température dans l'emplacement des modules du variateur a dépassé la valeur limite admissible.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
- Surcharge.
- Température ambiante trop élevée.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Température [1 bit = 0.1 °C]
Remède: - Vérifier si le ventilateur est en marche.
- Contrôler les filtres du ventilateur.
- Vérifier que la température ambiante est dans la plage admissible.

Important:
Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05003.

230037 <Indication de lieu>Partie puissance: Surchauffe redresseur

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La température dans le redresseur de la partie puissance a dépassé la valeur limite admissible.
- Ventilation insuffisante, panne de ventilateur.
- Surcharge.
- Température ambiante trop élevée.
- Coupure phase réseau.

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Température [1 bit = 0,01 °C]
Remède: - Vérifier si le ventilateur est en marche.
- Contrôler les filtres du ventilateur.
- Vérifier que la température ambiante est dans la plage admissible.
- Contrôler la charge du moteur.
- Contrôler les phases du réseau.

Important:
Ce défaut n'est acquittable qu'après retour au-dessous du seuil de l'alarme A05004.

230038 <Indication de lieu>Partie puissance: Ventilateur du condensateur Surveillance

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: B_INF
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le ventilateur du condensateur signale un défaut.
Remède: Remplacer le ventilateur du condensateur dans la partie puissance.

230039 <Indication de lieu>Partie puissance: Défaillance ventilateur du condensateur

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: B_INF
Réaction: ARRET1
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Le ventilateur du condensateur est en panne.
Remède: Remplacer le ventilateur du condensateur dans la partie puissance.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230040 <Indication de lieu>Partie puissance: Sous-tension 24 V

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: Panne de l'alimentation 24 V pour la partie puissance.
- Le seuil 16 V est dépassé en valeur basse pendant plus de 3 ms.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Tension 24 V [1 bit = 0,1 V].
Remède: Contrôler l'alimentation 24 V de la partie puissance.

230041 <Indication de lieu>Partie puissance: Alarme Sous-tension 24 V

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Défaut de l'alimentation 24 V pour la partie puissance.
- Le seuil 16 V est dépassé en valeur basse.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Tension 24 V [1 bit = 0,1 V].
Remède: Contrôler l'alimentation 24 V de la partie puissance.

230042 <Indication de lieu>Partie puissance: Durée de vie du ventilateur atteinte ou dépassée

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La durée de fonctionnement maximale du ventilateur de la partie puissance est réglée dans p0252.
Cette signalisation indique ce qui suit:
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0: La durée de fonctionnement maximale du ventilateur sera atteinte dans 500 heures.
1: La durée de fonctionnement maximale du ventilateur est dépassée.
Remède: Remplacer le ventilateur de la partie puissance et remettre à zéro le compteur d'heures de fonctionnement (p0251 = 0).
Voir aussi: p0251 (Partie puissance Ventilateur Compteur d'heures de fonctionnement), p0252 (Partie puissance Ventilateur Durée de fonctionnement maximale)

230043 <Indication de lieu>Partie puissance: Surtension 24 V

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: POWER ON
Cause: Pour CU31x:
Surtension de l'alimentation 24 V pour la partie puissance.
- Le seuil 31,5 V a été dépassé pendant plus de 3 ms.
Valeur de défaut (r0949):
Tension 24 V [1 bit = 0,1 V].
Remède: Contrôler l'alimentation 24 V de la partie puissance.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230044 <Indication de lieu>Partie puissance: Alarme Surtension 24 V

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Pour CU31x:
Défaut de l'alimentation 24 V pour la partie puissance.
- Le seuil 32.0 V a été dépassé.
Valeur de défaut (r0949):
Tension 24 V [1 bit = 0,1 V].
Remède: Contrôler l'alimentation 24 V de la partie puissance.

230045 <Indication de lieu>Partie puissance: Sous-tension alimentation

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: Pour CU31x:
Défaut d'alimentation dans la partie puissance.
- La surveillance de tension sur la carte DAC signale une sous-tension sur le module.
Remède: Contrôler l'alimentation 24 V de la partie puissance, remplacer éventuellement le module.

230046 <Indication de lieu>Partie puissance: Alarme Sous-tension

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Avant le dernier redémarrage, il y a eu un problème au niveau de l'alimentation de la partie puissance.
- La surveillance de tension dans le FPGA interne du PSA signale une sous-tension sur le module.
Valeur de défaut (r0949):
Valeur du registre de défauts de tension.
Remède: Contrôler l'alimentation 24 V de la partie puissance, remplacer éventuellement le module.

230047 <Indication de lieu>Réfrigérant: Débit agent de refroidissement trop faible

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Réfrigérant: Défaut - débit inférieur au seuil de défaut
Remède:

230050 <Indication de lieu>Partie puissance: Surtension alimentation

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: POWER ON
Cause: Pour CU31x et CUA31:
La surveillance de tension sur la carte DAC signale une surtension sur le module.
Remède: - Vérifier l'alimentation de la CU (24 V).
- Remplacer éventuellement le module.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230052 <Indication de lieu>Données EEPROM incorrectes

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: POWER ON

Cause: Données EEPROM incorrectes de la partie puissance
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
0: Les données EEPROM lues sur la partie puissance sont incohérentes.
1: Les données EEPROM ne sont pas compatibles avec le firmware de l'application de la partie puissance.

Remède: Valeur de défaut = 0:
Remplacer la partie puissance ou mettre à jour les données EEPROM.
Valeur de défaut = 1:
Pour CU31x et CUA31:
Mettre à jour le firmware \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

230062 <Indication de lieu>Contacteur de shuntage ouvert en présence de courant

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le contacteur de shuntage de l'alimentation a été endommagée par l'ouverture (multiple) en présence de courant.
Causes possibles :
- L'ouverture planifiée sous charge peut s'avérer nécessaire, par exemple, pour protéger le groupe de variateur en cas d'un défaut à la terre dans les broches haute fréquence.
- La commutation du contacteur sous charge peut survenir suite à la conduite non conforme de l'alimentation, lorsque de la puissance active en moteur est prélevée du circuit intermédiaire alors que le déblocage de fonctionnement est absent.

Remède: Pour éviter un endommagement grave de l'ensemble du groupe de variateur, il est fortement recommandé de remplacer l'alimentation endommagée.

230070 <Indication de lieu>Cycle demandé non supporté par le module de puissance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Pour CU31x et CUA31:
Le cycle sollicité n'est pas supporté par le module de puissance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Pour CU31x et CUA31:
0: Le cycle de régulation de courant n'est pas supporté.
1: Le cycle DRIVE-CLiQ n'est pas supporté.
2: Problème de timing interne (intervalle entre les instants RX et TX trop petit).
3: Problème de timing interne (instant TX en avance).

Remède: Pour CU31x et CUA31:
Le module de puissance supporte uniquement les cycles suivants:
62,5 µs, 125 µs, 250 µs et 500 µs
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Pour CU31x et CUA31:
0: Réglage d'un cycle de régulation de courant autorisé.
1: Réglage d'un cycle DRIVE-CLiQ autorisé.
2/3: Consulter le fabricant (version de firmware éventuellement incompatible).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230071 <Indication de lieu>Aucune nouvelle mesure reçue du module de puissance

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Pour CU31x et CUA31:
Plusieurs télégrammes de mesure du module de puissance ont été défaillants.
Remède: Pour CU31x et CUA31:
Contrôler l'interface (ajustement et verrouillage) du module de puissance.

230072 <Indication de lieu>Plus aucune valeur de consigne transmissible au module de puissance.

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Pour CU31x et CUA31:
Plusieurs télégrammes de valeurs de consigne n'ont pas pu être transmis au module de puissance.
Remède: Pour CU31x et CUA31:
Contrôler l'interface (ajustement et verrouillage) du module de puissance.

230073 <Indication de lieu>Traitement des mesures / consignes non synchronisé avec DRIVE-CLiQ

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Pour CU31x et CUA31:
La communication avec le module de puissance n'est plus synchronisée avec DRIVE-CLiQ.
Remède: Pour CU31x et CUA31:
Attendre jusqu'à la resynchronisation.

230074 <Indication de lieu>Erreur de communication avec le module de puissance.

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La communication via le connecteur du bloc de puissance n'est pas possible.
Remède: Pour CU31x et CUA31:
Il faut remplacer soit la Control Unit soit le bloc de puissance. Pour savoir lequel des deux composants remplacer, on peut les combiner alternativement avec des composants conjugués (dont on sait qu'ils fonctionnent) ; si on ne dispose pas d'un deuxième entraînement, il faut retourner les deux composants.

230105 <Indication de lieu>PP: Défaut d'acquisition de la mesure

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Au moins un canal de mesure défectueux a été détecté sur l'adaptateur PSA (Power Stack Adapter). Les canaux de mesure défectueux sont indiqués dans le paramètre de diagnostic suivant.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Evaluer le paramètre de diagnostic.
En cas de canal de mesure défectueux, vérifier les composants et les remplacer si nécessaire.

230502 <Indication de lieu>Partie puissance: Tension du circuit intermédiaire Surtension

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La partie puissance a détecté une surtension dans le circuit intermédiaire lors du blocage des impulsions.
- Tension de raccordement trop élevée.
- Configuration de l'inductance réseau incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Tension de circuit intermédiaire [1 bit = 100 mV].
Voir aussi: r0070 (Tension de circuit intermédiaire Mesure)

Remède: - Contrôler la tension de raccordement (p0210).
- Vérifier la configuration de l'inductance réseau.
Voir aussi: p0210 (Tension de raccordement des variateurs)

230600 <Indication de lieu>SI MM: STOP A déclenché

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated", propre à l'entraînement, du Motor Module (MM) a détecté une erreur et déclenché un STOP A (suppression des impulsions via le chemin de coupure Safety du Motor Module).
- La dynamisation forcée du chemin de coupure Safety du Motor Module a échoué.
- Réaction consécutive du défaut F30611 (défaut dans un canal de surveillance).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0: Demande d'arrêt de la part de la CU.
1005: Impulsions supprimées bien que STO ne soit pas activé et pas de STOP A interne en instance.
1010: Impulsions débloquées bien que STO soit activé ou qu'un STOP A interne soit en instance.
1020: Erreur logicielle interne dans la fonction "Protection interne contre les surtensions". La fonction "Protection interne contre les surtensions" est annulée. Un STOP A est déclenché qui ne peut pas être acquitté.
9999: Réaction consécutive du défaut F30611.

Remède: - Activer puis désactiver la fonction STO (Suppression sûre du couple).
- Remplacer le Motor Module concerné.
Valeur de défaut = 1020:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Remplacer le Motor Module.
Valeur de défaut = 9999:
- Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut existant F30611.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230611 <Indication de lieu>SI MM: Défaut dans un canal de surveillance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated", propre à l'entraînement, du Motor Module (MM) a détecté une erreur dans la comparaison croisée de données entre Control Unit (CU) et MM et a déclenché un STOP F. Il en résulte qu'à l'expiration du temps de transmission paramétré (p9858), le défaut F30600 (SI MM: STOP A déclenché) est généré.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0: Demande d'arrêt de la part de la CU.
1 à 999:
Numéro du paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et généré ce défaut. Ce numéro est indiqué également dans r9895.
1: SI Temps de cycle de surveillance (r9780, r9880).
2: SI Activation des fonctions sûres (p9601, p9801). Seuls les bits supportés subissent une comparaison croisée.
3: SI Temps de tolérance Commutation des signaux d'entrée de sécurité (p9650, p9850).
4: SI Temps de transition STOP F à STOP A (p9658, p9858).
5: SI Déblocage commande sûre de freinage (p9602, p9802).
6: SI Motion Déblocage des fonctions sûres (p9501, valeur interne).
7: SI Temporisation de suppression des impulsions en cas de Stop sûr 1 (p9652, p9852).
8: SI Adresse PROFIsafe (p9610, p9810).
1000: Tempo contrôle écoulée. Au cours de l'intervalle de temps d'environ 5 * p9850, trop de manoeuvres de commutation sont survenues sur les entrées de sécurité de la Control Unit ou STO a été déclenché trop souvent via PROFIsafe/TM54F (également comme réaction consécutive).
1001, 1002: Erreur d'initialisation du timer de modification/contrôle.
2000: Etat de la sélection STO différent sur la Control Unit et sur le Motor Module.
2001: Signalisation en retour d'une suppression sûre des impulsions différente sur la CU et sur le Motor Module.
2002: Etat du temporisateur de retard SS1 différent sur la CU et sur le Motor Module.

Remède: Valeur de défaut = 1 à 5 et 7 à 999 :
- Vérifier le paramètre qui a fait l'objet d'une comparaison croisée et a généré un STOP F.
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 6:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 1000:
- Vérifier le câblage des entrées de sécurité (SES) sur la CU (mauvais contacts).
- PROFIsafe : Supprimer les problèmes de contact / défauts sur le maître PROFIBUS / PROFINET-Controller. - Contrôler le câblage des entrées de sécurité sur le TM54F (mauvais contacts).

Valeur de défaut = 1001, 1002:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.

Valeur de défaut = 2000, 2001, 2002:
- Vérifier le temps de tolérance de commutation des signaux d'entrée relatifs à la sécurité et augmenter éventuellement sa valeur (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Contrôler le câblage des entrées de sécurité (SES) (mauvais contacts).
- Vérifier la cause de l'activation de STO dans r9772. Lorsque les fonctions SMM sont activées (p9501=1), l'activation de STO est également possible par ces fonctions.
- Remplacer le Motor Module concerné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SES : Entrée de sécurité
SI : Safety Integrated
SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN60204)
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr
SMM : voir r9772

230620 <Indication de lieu>SI MM: Suppression sûre du couple activée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La fonction "Suppression sûre du couple" a été sélectionnée au niveau du Motor Module (MM) via la borne d'entrée et est active.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr

230621 <Indication de lieu>SI MM: Stop sûr 1 actif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La fonction "Stop sûr 1" (SS1) a été sélectionnée sur le Motor Module (MM) et est active.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN60204)

230625 <Indication de lieu>SI MM: Signe de vie dans données Safety incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated", propre à l'entraînement, du Motor Module (MM) a détecté une erreur dans le signe de vie des données Safety échangé entre Control Unit (CU) et MM et a déclenché un STOP A.
- La communication DRIVE-CLiQ est perturbée ou en panne.
- Un dépassement de tranche de temps du logiciel Safety s'est produit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Activer puis désactiver la fonction STO (Suppression sûre du couple).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Désactiver les fonctions du variateur qui ne sont pas absolument nécessaires.
- Diminuer le nombre d'entraînements.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

230630 <Indication de lieu>SI MM: Commande de frein défectueuse

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated", propre à l'entraînement, du Motor Module (MM) a détecté une erreur au niveau de la commande de freinage et a déclenché un STOP A.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
10:
Erreur lors de l'opération "Desserrage du frein".
- Réglage incorrect du paramètre p1278.
- Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein peut être desserré avec p1278 = 1 et p9602/p9802 = 0 (SBC désactivée)).
- Défaut à la terre du câble de frein.
30:
Erreur lors de l'opération "Serrage du frein".
- Frein non raccordé ou rupture de fil (vérifier si le frein peut être desserré avec p1278 = 1 et p9602/p9802 = 0 (SBC désactivée)).
- Court-circuit dans l'enroulement de frein.
40:
Erreur à l'état "Frein serré".
60, 70:
Erreur dans la commande de freinage de la Control Unit ou défaut de communication entre la Control Unit et le Motor Module (commande de freinage).
Remarque :
Les causes suivantes peuvent s'appliquer à toutes les valeurs de défaut :
- Raccordement incorrect du blindage du câble moteur.
- Défaut dans le circuit de commande de freinage du Motor Module.

Remède: - Vérifier le paramètre p1278 (avec SBC, seul p1278 = 0 est autorisé).
- Activer puis désactiver la fonction STO (Suppression sûre du couple).
- Contrôler la connexion des freins de maintien.
- Vérifier le fonctionnement du frein de maintien.
- Vérifier s'il existe des défauts au niveau de la communication DRIVE-CLiQ entre la CU et le Motor Module concerné et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM (par ex. raccordement du blindage du câble moteur et des fils de freinage à la tôle ou vissage des connecteurs moteur au boîtier).
- Remplacer le Motor Module concerné.
Fonctionnement avec Safe Brake Module :
- Vérifier le raccordement du Safe Brake Module.
- Remplacer le Safe Brake Module.
Remarque :
MM : Motor Module
SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein)
SI : Safety Integrated

230640 <Indication de lieu>SI MM : Erreur dans le chemin de coupure du second canal

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le Motor Module a détecté une erreur de communication avec la commande de niveau supérieur ou le TM54F pour la transmission des informations de sécurité.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: Pour une commande de niveau supérieur :
- Vérifier l'adresse PROFIsafe dans la commande de niveau supérieur et le Motor Module, la corriger au besoin.
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
Marche à suivre pour TM54F :
- Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmer le CRC hardware (p9701 = EC hex).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
De façon générale :
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
Voir aussi: p9810 (SI Adresse PROFIsafe (Motor Module))

230649 <Indication de lieu>SI MM: Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur interne s'est produite dans le logiciel Safety Integrated sur le Motor Module.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Répéter la mise en service de la fonction Safety Integrated et exécuter un POWER ON.
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer le Motor Module.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

230650 <Indication de lieu>SI MM: Essai de réception obligatoire

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated" du Motor Module nécessite un essai de réception.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
130: Paramètres Safety manquants pour le Motor Module.
1000: Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le Motor Module (démarrage).
- Au moins un paramètre dont le total de contrôle a été vérifié est endommagé.
2000: Le total de contrôle réel et le total de contrôle prescrit ne sont pas identiques sur le Motor Module (mode mise en service).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

- Le total de contrôle prescrit n'a pas été introduit correctement sur le Motor Module (p9899 différent de r9898).
2003: Essai de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety.
2005: Le journal Safety a constaté que des totaux de contrôle Safety ont changé. Un essai de réception est requis.
3003: Essai de réception obligatoire en raison de la modification d'un paramètre Safety relatif au matériel.
9999: Réaction consécutive d'un autre défaut Safety survenu au cours du démarrage et exigeant un essai de réception.

Remède: Valeur de défaut = 130:
- Exécuter une mise en service Safety.
Valeur de défaut = 1000:
- Répéter l'exécution de la mise en service Safety.
- Remplacer la carte CompactFlash.
Valeur de défaut = 2000:
- Contrôler les paramètres Safety sur le Motor Module et adapter le total de contrôle prescrit (p9899).
Valeur de défaut = 2003, 2005 :
- Effectuer l'essai de réception et établir le PV de réception.
La marche à suivre pour l'essai de réception et un exemple de PV de réception se trouvent dans la documentation suivante :
SINAMICS S120 Description fonctionnelle Safety Integrated
Valeur de défaut = 3003 :
- Exécuter des contrôles de fonction pour le matériel modifié et créer un PV de réception.
La marche à suivre pour l'essai de réception et un exemple de PV de réception se trouvent dans la documentation suivante :
SINAMICS S120 Description fonctionnelle Safety Integrated
Valeur de défaut = 9999:
- Exécuter le diagnostic sur l'autre défaut Safety existant.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated
Voir aussi: p9799 (SI Total de contrôle préscrit Paramètre SI (CU)), p9899 (SI Total de contrôle prescrit Paramètre SI (Motor Module)))

230651 <Indication de lieu>SI MM: La synchronisation avec la CU a échoué

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction "Safety Integrated, propre à l'entraînement, exige la synchronisation d'une tranche de temps Safety sur la CU et sur le Motor Module. Cette synchronisation a échoué.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

230652 <Indication de lieu>SI MM: Temps de cycle de surveillance illicite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: En raison des conditions de communication exigées dans le système, le temps de cycle de surveillance Safety Integrated ne peut pas être respecté.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

230655 <Indication de lieu>SI MM: Synchronisation des fonctions de surveillance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur s'est produite lors de la synchronisation des fonctions de surveillance Safety Integrated de la Control Unit (CU) et du Motor Module (MM). La CU et le Motor Module n'ont pas trouvé d'ensemble commun de fonctions de surveillance SI supportées.
- La communication DRIVE-CLiQ est perturbée ou en panne.
- Les versions logicielles Safety Integrated de la CU et du Motor Module sont incompatibles.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

230656 <Indication de lieu>SI MM: Paramètre Motor Module incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur s'est produite au cours de l'accès au paramètre Safety Integrated du Motor Module (MM) sur la carte CompactFlash.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A pouvant être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
129: Paramètres Safety du Motor Module corrompus.
131: Erreur logicielle interne de la CU.
255: Erreur logicielle interne du Motor Module.

Remède: - Effectuer une nouvelle mise en service Safety.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Remplacer la carte CompactFlash.
Remarque :
MM : Motor Module
SI : Safety Integrated

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230659 <Indication de lieu>SI MM: Requête d'écriture de paramètres rejetée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'ordre d'écriture pour un ou plusieurs paramètres Safety Integrated sur le Motor Module (MM) a été rejeté.
Remarque :
Ce défaut ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
10: Il y a eu une tentative d'activer la fonction STO bien qu'elle ne puisse pas être supportée.
11: Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SBC, bien que celle-ci ne soit pas supportée.
13: Il y a eu une tentative d'activation de la fonction SS1, bien que celle-ci ne soit pas supportée.
14: Il y a eu une tentative d'activation de la surveillance sûre de mouvement par la commande de niveau supérieur, bien que celle-ci ne soit pas supportée.
15: Il y a eu une tentative de déblocage des surveillances de mouvement internes à l'entraînement, bien que celles-ci ne puissent pas être prises en charge.
16: Il y a eu une tentative de débloquer la communication PROFIsafe alors que cette dernière ne peut pas être prise en charge ou que la version du pilote PROFIsafe utilisée est différente sur la CU et le MM.
Voir aussi: r9771 (SI Fonctions communes (CU)), r9871 (SI Fonctions communes (Motor Module))

Remède: Valeur de défaut = 10, 11, 13, 14, 15, 16:
- Vérifier s'il existe des défauts dans la synchronisation des fonctions de sécurité entre la CU et le Motor Module concerné (F01655, F30655) et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Utiliser un Motor Module qui prend en charge les fonctions souhaitées ("Suppression sûre du couple", "Commande sûre de freinage", "PROFIsafe / PROFIsafe V2", "Surveillances de mouvement intégrées").
- Mettre à niveau le logiciel du Motor Module.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
Remarque :
CU : Control Unit
MM : Motor Module
SBC : Safe Brake Control (commande sûre de frein)
SI : Safety Integrated
SS1 : Stop sûr 1 (correspond à un arrêt de catégorie 1 selon EN60204)
STO : Safe Torque Off (suppression sûre du couple) / AS : arrêt sûr

230672 <Indication de lieu>SI Motion: Logiciel de Control Unit incompatible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le logiciel de la Control Unit ne supporte pas la surveillance sûre de mouvement basée sur variateur.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Vérifier s'il existe des défauts dans la synchronisation des fonctions de sécurité entre la CU et le Motor Module concerné (F01655, F30655) et exécuter le cas échéant un diagnostic des défauts en question.
- Utiliser une Control Unit qui supporte la fonction de surveillance sûre de mouvement.
- Mettre à niveau le logiciel de la CU.
Remarque :
SI : Safety Integrated

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230680 <Indication de lieu>SI Motion MM: Erreur de total de contrôle des surveillances sûres

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le total de contrôle réel calculé par le Motor Module et inscrit dans r9398 pour les paramètres relatifs à la sécurité ne coïncide pas avec le total de contrôle prescrit mémorisé dans p9399 lors de la dernière réception de la machine.
Des paramètres relatifs à la sécurité ont été modifiés ou il y a une erreur.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
0: Total de contrôle incorrect des paramètres SI relatifs à la surveillance de mouvement.
1: Total de contrôle incorrect des paramètres SI relatifs à l'affectation des composants.

Remède: - Vérifier les paramètres relatifs à la sécurité et les corriger le cas échéant.
- Donner au total de contrôle prescrit la valeur du total de contrôle réel.
- Exécuter un POWER ON.
- Exécuter l'essai de réception.
Remarque :
SI : Safety Integrated

230681 <Indication de lieu>SI Motion MM: Valeur de paramètre incorrecte

Valeur de message: paramètre: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le paramètre ne peut pas être renseigné avec cette valeur.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre avec valeur incorrecte.

Remède: Corriger la valeur du paramètre.

230682 <Indication de lieu>SI Motion MM: Fonction de surveillance non supportée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La fonction de surveillance débloquée dans p9301, p9501, p9601 ou p9801 n'est pas supportée par cette version du firmware.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
30: La version du firmware du Motor Module est antérieure à la version de la Control Unit.

Remède: - Désactiver la fonction de surveillance incriminée (p9301, p9301, p9303, p9601, p9801).
- Mettre à niveau le firmware du Motor Module.
Voir aussi: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801

230683 <Indication de lieu>SI Motion MM: déblocage SOS/SLS manquant

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La fonction de base sûre "SOS/SLS" n'est pas débloquée dans p9301, bien que d'autres surveillances sûres soient débloquées.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.

Remède: Débloquer la fonction "SOS/SLS" (p9301.0).
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (vitesse limitée sûre) / VS : Safely reduced speed (vitesse réduite sûre)
SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / AFS : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)
Voir aussi: p9301 (SI Motion Déblocage Fonctions de sécurité (Motor Module))

230685 <Indication de lieu>SI Motion MM: Vitesse limitée sûre Valeur limite trop élevée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La valeur limite de la fonction "Vitesse limitée sûre" (SLS) est supérieure à la vitesse correspondant une fréquence limite du capteur de 500 kHz.
Remarque :
Cette signalisation ne provoque aucune réaction Safety-Stop.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Vitesse maximale admise

Remède: Ajuster les valeurs limites pour SLS et exécuter un POWER ON.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (vitesse limitée sûre) / VS : Safely reduced speed (vitesse réduite sûre)
Voir aussi: p9331 (SI Motion SLS Valeurs limite (Motor Module))

230688 <Indication de lieu>SI Motion MM: Synchronisation de la mesure non autorisée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le déblocage simultané de la synchronisation de la mesure et d'une fonction de surveillance avec référence absolue (SCA/SLP) n'est pas autorisée.
Remarque :
Ce défaut provoque un STOP A qui ne peut être acquitté.

Remède: Désactiver la fonction " Synchronisation de la mesure" ou les fonction de surveillance avec référence absolue (SCA/SLP) et exécuter un POWER ON.
Remarque :
SCA : Safe Cam (Came sûre) / CS : Safe software cam (Came logicielle sûre)
SI : Safety Integrated
SLP : Safely-Limited Position (Position limitée sûre) / FCS : Safe software limit switches (Fin de course logiciel sûr)
Voir aussi: p9501 (SI Motion Déblocage des fonctions sûres (Control Unit))

230700 <Indication de lieu>SI Motion MM: STOP A déclenché

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: L'entraînement est mis à l'arrêt en STOP A (suppression des impulsions par le circuit de coupure Safety de la Control Unit).
Causes possibles :
- Demande d'arrêt de la Control Unit
- Impulsions non supprimées après le temps paramétré (p9357) suite à la sélection d'un test d'arrêt
- Réaction consécutive à la signalisation C30706 "SI Motion MM: Surveillance sûre de l'accélération Limite dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C30714 "SI Motion MM: vitesse limitée sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C30701 "SI Motion MM: STOP B déclenché".

Remède:
- Supprimer la cause du défaut sur la Control Unit.
- Vérifier la valeur dans p9357, le cas échéant augmenter la valeur.
- Vérifier le circuit de coupure de la Control Unit (vérifier la communication DRIVE-CLiQ).
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30706 en instance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30714 en instance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30701 en instance.
- Remplacer le Motor Module.
- Remplacer la CU.

En mode essai de réception sans POWER ON, cette signalisation peut uniquement être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Remarque :
SI : Safety Integrated

230701 <Indication de lieu>SI Motion MM: STOP B déclenché

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET3

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'entraînement est mis à l'arrêt en STOP B (freinage suivant rampe ARR3).
La conséquence à ce défaut est l'émission de la signalisation C30700 "SI Motion MM: STOP A déclenché" après écoulement de la temporisation paramétrée dans p9356 ou sur dépassement du seuil de vitesse paramétré dans p9360.
Causes possibles :
- Demande d'arrêt de la Control Unit
- Réaction consécutive à la signalisation C30714 "SI Motion MM: Vitesse réduite sûre dépassée".
- Réaction consécutive à la signalisation C30711 "SI Motion MM: Défaut dans un canal de surveillance".

Remède:
- Supprimer la cause du défaut sur la commande et effectuer un POWER ON.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01714 en instance.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C01711 en instance.

En mode essai de réception sans POWER ON, cette signalisation peut uniquement être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Remarque :
SI : Safety Integrated

230706 <Indication de lieu>SI Motion MM : Surveillance sûre de l'accélération Limite dépassée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Après engagement de STOP B ou STOP C, la vitesse est sortie de la plage de tolérance réglée.
L'entraînement est mis à l'arrêt par la signalisation C30700 "SI Motion MM: STOP A déclenché".

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Vérifier le comportement de freinage, adapter éventuellement la tolérance pour la "surveillance sûre d'accélération" (SAM).
En mode essai de réception sans POWER ON, cette signalisation peut uniquement être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Remarque :
SAM : Safe Acceleration Monitor (surveillance sûre d'accélération)
SI : Safety Integrated
Voir aussi: p9548 (SI Motion SBR (RSF) Mesure de vitesse Tolérance (Control Unit))

230707 <Indication de lieu>SI Motion MM: Tolérance pour arrêt de fonctionnement sûr dépassée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La position réelle s'est écartée de la position de consigne d'une distance supérieure à la tolérance d'immobilisation.
L'entraînement est mis à l'arrêt par la signalisation C30701 "SI Motion MM: STOP B déclenché".

Remède: - Vérifier s'il y a d'autres défauts relatifs à la sécurité, et effectuer le cas échéant le diagnostic des défauts détectés.
- Vérifier si la tolérance d'immobilisation est compatible avec la précision et la dynamique de régulation de l'axe.
- Exécuter un POWER ON.
En mode essai de réception sans POWER ON, cette signalisation peut uniquement être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / AFS : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)
Voir aussi: p9530 (SI Motion Tolérance d'immobilisation (Control Unit))

230708 <Indication de lieu>SI Motion MM: STOP C déclenché

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: STOP2

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'entraînement est mis à l'arrêt en STOP C (freinage suivant rampe ARR3).
Après écoulement de la temporisation paramétrée, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé.
Causes possibles :
- Demande d'arrêt par la commande de niveau supérieur
- Réaction consécutive à la signalisation C30714 "SI Motion MM: Vitesse réduite sûre dépassée".
Voir aussi: p9552 (SI Motion Tmp de transition de STOP C à SOS (AFS) (Control Unit))

Remède: - Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30714 en instance.
Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / AFS : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

230709 <Indication de lieu>SI Motion MM: STOP D déclenché

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: L'entraînement est mis à l'arrêt en STOP D (freinage sur la trajectoire).
Après écoulement de la temporisation paramétrée, "Arrêt de fonctionnement sûr" (SOS) est activé.
Causes possibles :
- Demande d'arrêt de la Control Unit
- Réaction consécutive à la signalisation C30714 "SI Motion: Vitesse réduite sûre dépassée".
Voir aussi: p9353 (SI Motion Temps de transition de STOP D à SOS (Motor Module)), p9553 (SI Motion Tmp de transition de STOP D à SOS (AFS) (Control Unit))

Remède: - Supprimer la cause du défaut au niveau de la commande.
- Exécuter le diagnostic pour la signalisation C30714 en instance.
Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SOS : Safe Operating Stop (Arrêt de fonctionnement sûr) / AFS : Safe operating stop (Arrêt de fonctionnement sûr)

230711 <Indication de lieu>SI Motion MM: Défaut dans un canal de surveillance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Lors de la comparaison croisée des deux canaux de surveillance, l'entraînement a constaté une divergence entre les données d'entrée ou les résultats de surveillance et a déclenché un STOP F. Une des surveillances ne fonctionne plus de façon fiable, c'est-à-dire qu'un fonctionnement sûr n'est plus assuré.
Si une fonction de surveillance au moins est active, la signalisation C30701 "SI Motion: STOP B déclenché" se produit après écoulement de la temporisation paramétrée. La signalisation se déclenche avec la valeur de signalisation 1031 lors de l'échange de matériel d'un Sensor Module.
Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
0 ... 999 : Numéro du paramètre ayant fait l'objet d'une comparaison croisée et généré cette signalisation. Description des différents paramètres, voir signalisation Safety C01711.
La signification des valeurs signalées est décrite dans la signalisation Safety C01711 de la Control Unit.
1000: Tempo contrôle écoulée. Les modifications de signaux sont trop nombreuses aux entrées de sécurité.
1001: Erreur init. temporisateur contrôle.
1005: Impulsions déjà supprimées lors de la sélection du test d'arrêt.
1011: Etat test réception différent entre canaux de surveillance.
1012: Défaut plausibilité val. réelle capteur.
1020: Panne de la communication cyclique entre canaux de surveillance.
1021: Panne de la communication cyclique entre canal de surveillance et Sensor Module.
1023 : Erreur lors des tests d'efficacité dans Sensor Module.
1030: Défaut capteur détecté par l'autre canal de surveillance
1031: Transfert données incorrect entre canal de surveillance et Sensor Module.
5000 ... 5140: Val. signalisation PROFIsafe
La signification des valeurs signalées est décrite dans la signalisation Safety C01711 de la Control Unit.
6000 ... 6166 : Valeurs de signalisation PROFIsafe (pilote PROFIsafe pour PROFIBUS DP V1/V2 et PROFINET).
La signification des valeurs signalées est décrite dans la signalisation Safety C01711 de la Control Unit.
Voir aussi: p9555 (SI Motion Temps de transition de STOP F à STOP B (Control Unit)), r9725 (SI Motion Diagnostic STOP F)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Valeur de signalisation = 1030 :
- Vérifier le raccordement du capteur.
- Le cas échéant, remplacer le capteur.
Valeur de signalisation = 1031 :
Lors du remplacement d'un Sensor Module, procéder comme suit :
- Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifier sur l'entraînement (p9700 = 1D hex).
- Confirmer le CRC hardware sur l'entraînement (p9701 = EC hex).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
De manière générale :
- Vérifier le raccordement du capteur.
- Le cas échéant, remplacer le capteur.
Autres valeurs de signalisation :
- La signification des valeurs signalées est décrite dans la signalisation Safety C01711 de la Control Unit.
Remarque :
Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Voir aussi: p9300 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (Motor Module)), p9500 (SI Motion Temps de cycle de surveillance (CU))

230714 <Indication de lieu>SI Motion MM: Vitesse limitée sûre dépassée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'entraînement s'est déplacé à une vitesse supérieure à la limite spécifiée (p9331). L'entraînement est mis à l'arrêt selon la réaction d'arrêt configurée (p9363).
Valeur de signalisation (r9749, interpréter en décimal) :
100: SLS1 dépassée
200: SLS2 dépassée
300: SLS3 dépassée
400: SLS4 dépassée
1000: Fréquence limite de capteur dépassée.

Remède: - Vérifier le programme de déplacement sur la commande.
- Vérifier les limites pour "Vitesse limitée sûre" (SLS) et les adapter si nécessaire (p9331).
Cette signalisation peut être acquittée via le Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
Remarque :
SI : Safety Integrated
SLS : Safely-Limited Speed (vitesse limitée sûre) / VS : Safely reduced speed (vitesse réduite sûre)
Voir aussi: p9331 (SI Motion SLS Valeurs limite (Motor Module)), p9363 (SI Motion SLS Réaction d'arrêt (Motor Module))

230798 <Indication de lieu>SI Motion MM: Test d'arrêt en cours

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Le test d'arrêt est actif.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
La signalisation est supprimée à la fin de l'arrêt de test.
Remarque :
SI : Safety Integrated

230799 <Indication de lieu>SI Motion MM: Mode essai de réception actif

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le mode essai de réception est actif. Durant les tests de réception, les signalisations POWER ON des fonctions de surveillance sûre de mouvement peuvent être acquittées avec les possibilités d'acquitement de la commande.

Remède: Aucun(e) nécessaire.
La signalisation est supprimée en quittant le mode de essai de réception.
Remarque :
SI : Safety Integrated

230800 <Indication de lieu>Partie puissance: Signalisation groupée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: NEANT

Cause: La partie puissance a détecté au moins une erreur.

Remède: Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

230801 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la partie puissance concernée est perturbée.
La charge du temps de calcul est peut-être trop élevée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède:
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Supprimer les composants DRIVE-CLiQ non requis.
- Désactiver les fonctions non requises.
- Le cas échéant, augmenter les périodes d'échantillonnage (p0112, p0115).
- Remplacer le composant concerné.

230802 <Indication de lieu>Partie puissance: Dépassement de la tranche de temps

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Dépassement de tranche de temps.

Remède:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

230804 <Indication de lieu>Partie puissance: CRC

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: CRC incorrect actionneur

Remède:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230805 <Indication de lieu>Partie puissance: Total de contrôle EPROM incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les données de paramétrage internes sont corrompues
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
01: Erreur d'accès à l'EEPROM.
02: Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop grand.

Remède: Remplacer la carte.

230809 <Indication de lieu>Partie puissance: Information de commutation non valide

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Pour bloc de commande 3P:
Le dernier mot d'état de commutation dans le télégramme de consigne est reconnu à l'identificateur de fin. Un tel identificateur de fin est introuvable.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

230810 <Indication de lieu>Partie puissance: Temporisateur Watchdog

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Au démarrage, on a détecté que la cause de la réinitialisation précédente était un débordement du délai du chien de garde de SAC.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

230820 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Télégramme perturbé

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la partie puissance concernée est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 01 hex :
erreur CRC.
xx = 02 hex :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 03 hex :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 04 hex :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xx = 05 hex :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 06 hex :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 07 hex :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.
xx = 08 hex :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.
xx = 09 hex :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

230835 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la partie puissance concernée est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 21 hex :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

230836 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la partie puissance concernée est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230837 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

230845 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la partie puissance concernée est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

230850 <Indication de lieu>Partie puissance: Défaillance logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: POWER ON

Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite dans la partie puissance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Remplacer la partie puissance.
- Mettre à niveau le firmware dans la partie puissance le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230851 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la partie puissance concernée avec la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex = 10 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

230860 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): erreur télégramme

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la partie puissance concernée avec la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 11 hex = 17 déc :
Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance.
xx = 01 hex = 01 déc :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).
xx = 12 hex = 18 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 02 hex = 02 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 13 hex = 19 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 03 hex = 03 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 14 hex = 20 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 04 hex = 04 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 15 hex = 21 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 05 hex = 05 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 16 hex = 22 déc :
L'adresse da la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xx = 06 hex = 06 déc :
L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 19 hex = 25 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance.
xx = 09 hex = 09 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex = 16 déc :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

230885 <Indication de lieu>Partie puissance CU DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la partie puissance concernée avec la Control Unit est perturbée.
Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 1A hex = 26 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance.
xx = 21 hex = 33 déc :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex 34 déc :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex = 64 déc :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.
xx = 62 hex = 98 déc :
Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique.

Remède: - Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné.
- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

230886 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la partie puissance concernée avec la Control Unit est perturbée.
Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

230887 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ (partie puissance) concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 60 hex :
La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
xx = 61 hex :
La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

230895 <Indication de lieu>Partie puissance CU DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la partie puissance concernée avec la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

230896 <Indication de lieu>Partie puissance DRIVE-CLiQ (CU): Caractéristiques de composant incohérentes

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (partie puissance) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Si l'on remplace des câbles, utiliser impérativement des câbles de même longueur.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un composant identique ayant la même version de firmware.
- Exécuter un POWER ON.

230899 <Indication de lieu>Partie puissance: Défaut inconnu

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un défaut s'est produit sur la partie puissance et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède: - Remplacer le firmware de la partie puissance par un firmware plus ancien (r0128).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

230903 <Indication de lieu>Partie puissance: Une erreur bus I2C s'est produite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication avec un EEPROM ou un CAN est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
80000000 hex :
- Erreur logicielle interne.
00000001 hex ... 0000FFFF hex :
- Erreur de carte.

Remède: Valeur de défaut = 80000000 hex :
- Mise à niveau du firmware.
Valeur de défaut = 00000001 hex ... 0000FFFF hex :
- Remplacer la carte.

230907 <Indication de lieu>Partie puissance: Echec de la configuration de FPGA

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite dans la partie puissance lors de l'initialisation.

Remède: - Mettre à niveau le firmware dans la partie puissance le cas échéant.
- Remplacer la partie puissance.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

230920 <Indication de lieu>Partie puissance: Défaut sonde thermométrique

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1: Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms, PT100 : R > 375 ohms).
2: Résistance mesurée trop petite (PTC : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms, PT100 : R < 30 ohms).

Remède: - Vérifier le raccordement de la sonde
- Remplacer la sonde.

230999 <Indication de lieu>Partie puissance: Alarme inconnue

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une alarme s'est produite sur la partie puissance et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'alarme.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.

Remède: - Remplacer le firmware de la partie puissance par un firmware plus ancien (r0128).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

231100 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur d'intervalle entre tops zéro

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'intervalle mesuré entre tops 0 ne correspond pas à l'intervalle paramétré.
Pour les capteurs avec tops 0 à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 impulsion de capteur).
Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).
- Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

231101 <Indication de lieu>Capteur 1: Défaillance top zéro

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Nombre d'incréments après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 impulsion de capteur).
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
- Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).
- Si p0437.1 est activé, vérifier p4686.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

231103 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur d'amplitude Voie R

Valeur de message: voie R : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'amplitude du top zéro (voie R) du capteur 1 ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Le défaut peut être déclenché par un dépassement du niveau de tension unipolaire (RP/RN) ou de l'amplitude différentielle.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
xxxx hex :
xxxx = niveau de signal de la voie R (16 bits avec signe).
La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/- 500 mV.
Les seuils de déclenchement se situent à < 1700 mV et > 3300 mV.
La valeur nominale des niveaux de signal différentiels du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
La valeur analogique de l'erreur d'amplitude n'est pas synchrone avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.30 = 1, r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.30 = 1, p0437.31 = 1).
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède:
- Contrôler la plage des vitesses de rotation ; la réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure est peut être insuffisante pour la plage de vitesses.
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Vérifier si le top zéro est raccordé et si la polarité des câbles de signaux RP et RN n'est pas inversée.
- Remplacer le câble du capteur.
- Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

231110 <Indication de lieu>Capteur 1: Communication série perturbée

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit d'alarme du protocole de position.
Bit 1: Niveau repos incorrect sur la ligne de données.
Bit 2: Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms).
Bit 3: CRC incorrect: Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données.
Bit 4: Acquittement du capteur incorrect: le capteur a mal interprété la demande ou ne peut pas l'exécuter.
Bit 5: Erreur interne dans le driver série: une instruction de mode non autorisée a été demandée.
Bit 6: Timeout à la lecture cyclique.
Bit 8: Protocole trop long (ex. > 64 bits).
Bit 9: Débordement du tampon de réception.
Bit 10: Erreur de trame à la double lecture.
Bit 11: Erreur de parité.
Bit 12: Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable
Bit 13: Ligne de données incorrecte.

Remède: Pour valeur de défaut bit 0 = 1:
- Capteur défectueux. F31111 fournit éventuellement des détails supplémentaires.
Pour valeur de défaut bit 1 = 1:
- Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.
Pour valeur de défaut bit 2 = 1:
- Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.
Pour valeur de défaut bit 3 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur.
Pour valeur de défaut bit 4 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 5 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 6 = 1:
- Mettre à jour le firmware du Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 8 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0429.2).
Pour valeur de défaut bit 9 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 10 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0429.2, p0449).
Pour valeur de défaut bit 11 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0436).
Pour valeur de défaut bit 12 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0429.6).
Pour valeur de défaut bit 13 = 1:
- Vérifier la ligne de données.

231111 <Indication de lieu>Capteur 1: Codeur absolu EnDat Erreur interne

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le mot de défaut du codeur EnDat contenait des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Panne d'éclairage.
Bit 1: Amplitude de signal trop faible.
Bit 2: Valeur de position incorrecte.
Bit 3: Surtension alimentation capteur.
Bit 4: Sous-tension alimentation capteur.
Bit 5: Surintensité alimentation capteur.
Bit 6: Remplacement de batterie nécessaire.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Pour valeur de défaut bit 0 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 1 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 2 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 3 = 1:
Tension d'alimentation de 5 V incorrecte.
Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC.
Dans le cas de l'utilisation d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 4 = 1:
Tension d'alimentation de 5 V incorrecte.
Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC.
Dans le cas de l'utilisation d'un moteur avec DRIVE-CLiQ: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 5 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 6 = 1:
Changement de pile nécessaire (uniquement sur un capteur secouru par pile).

231112 <Indication de lieu>Capteur 1: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit de défaut du protocole de position.

Remède: Pour la valeur de défaut bit 0 = 1 :
Dans le cas d'un codeur EnDat, F31111 fournit éventuellement davantage de détails.

231115 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur d'amplitude Voie A/B défaut (A^2 + B^2)

Valeur de message: voie A : %1, voie B : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: L'amplitude (racine carrée de A^2 + B^2) du capteur 1 dépasse la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2.0 Veff). Le seuil de déclenchement se situe entre < 1070 mV et > 3582 mV.
Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède:
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
- Pour les systèmes de mesure sans propres paliers : ajuster la tête de détection et vérifier le palier de la roue de mesure.
- Pour les systèmes de mesure avec propres paliers : vérifier qu'aucune pression axiale n'est exercée sur le boîtier du capteur.

231116 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur d'amplitude Voie A + B

Valeur de message: voie A : %1, voie B : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'amplitude des signaux redressés de capteur A et B et l'amplitude provenant de la racine carrée de A^2 + B^2 pour le capteur 1 ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 176 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 955 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède:
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

231117 <Indication de lieu>Capteur 1: Inversion des signaux A, B et R incorrecte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Sur un capteur à signaux rectangulaires TTL bipolaire (à terminaison double), les signaux A* et B* et R* ne sont pas inversés par rapport aux signaux A et B et R.
Remarque :
Pour CU310, CUA32, D410, SMC30 (n° de référence 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement) :
Un capteur à signaux rectangulaires sans voie R est utilisé et la surveillance de voie (p0405.2 = 1) est activée.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Contrôler le réglage de p0405 : p0405.2 = 1 n'est possible que lorsque le capteur est connecté à X520.
- Contrôler le capteur/câble : Le capteur fournit-t-il des signaux TTL et les signaux inversés ?
Remarque :
Pour un capteur à signaux rectangulaires sans voie R, les ponts suivants doivent être branchés sur la connexion du capteur :
- Broche 10 (signal de référence R) <--> broche 7 (alimentation capteur / masse)
- Broche 11 (signal de référence R inversé) <--> broche 4 (alimentation capteur)

231118 <Indication de lieu>Capteur 1: Différence de vitesse hors tolérance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre plusieurs cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492.
Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
Le capteur 1 est utilisé comme capteur moteur et peut provoquer comme réaction de défaut le passage au fonctionnement sans capteur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Voir aussi: p0491, p0492

Remède: - Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre.
- Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre.
- Augmenter, le cas échéant, la différence de vitesse maximale par cycle d'échantillonnage (p0492).

231120 <Indication de lieu>Capteur 1: Tension d'alimentation incorrecte

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Erreur de la tension d'alimentation pour le capteur 1.
Remarque :
L'interversion des câbles de capteur 6FX2002-2EQ00-.... et 6FX2002-2CH00-.... peut entraîner la destruction du capteur du fait de la permutation des broches de la tension d'alimentation.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: sous-tension sur le câble de lecture.
Bit 1: Surintensité dans l'alimentation du capteur.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Pour la valeur de défaut bit 0 = 1 :
- Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
- Contrôler les connecteurs du câble de capteur.
- SMC30: Vérifier le paramétrage (p0404.22).

Pour la valeur de défaut bit 1 = 1 :
- Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

231121 <Indication de lieu>Capteur 1: Position approchée incorrecte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Un défaut a été détecté sur le module d'acquisition de mesure. En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

231122 <Indication de lieu>Capteur 1: Tension d'alimentation interne incorrecte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE (CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La tension de référence interne de l'ASIC pour le capteur 1 est incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : Tension de référence incorrecte.
2 : Sous-tension interne.
3 : Surtension interne.

Remède: Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

231123 <Indication de lieu>Capteur 1: Niveau de signal A/B unipolaire hors tolérance

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le niveau unipolaire (AP/AN ou BP/BN) du capteur 1 se situe en dehors de la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : soit AP ou AN hors tolérance.
Bit 16 = 1 : soit BP ou BN hors tolérance.
La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/- 500 mV.
Les seuils de déclenchement se situent à < 1700 mV et > 3300 mV.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remarque :
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.31 = 1).
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Vérifier la présence d'un court-circuit d'un câble de signaux avec masse ou tension de service.
- Remplacer le câble du capteur.

231125 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur d'amplitude Voie A/B en dépassement

Valeur de message: voie A : %1, voie B : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'amplitude de la voie A ou B du capteur 1 dépasse la bande de tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est > 750 mV. Une saturation du convertisseur analogique/numérique génère également cette erreur.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2.0 Veff). Le seuil de déclenchement est > 3582 mV.
Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

231126 <Indication de lieu>Capteur 1: Amplitude AB trop élevée

Valeur de message: amplitude: %1, angle: %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'amplitude (racine carrée de A^2 + B^2 ou |A| + |B|) du capteur 1 dépasse la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = angle
xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de A^2 + B^2 (16 bits sans signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Le seuil de déclenchement est > 1120 mV (|A| + |B|) ou racine de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc.
L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

231129 <Indication de lieu>Capteur 1: Différence de position entre capteur à effet Hall/voie C/D et voie A/B trop élevée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à +/-15 ° (angle mécanique) ou +/-60 ° (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à +/-60° (angle électrique).
Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360 °.
Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360 °.
La surveillance est activée par exemple lorsque les capteurs à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectés avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'ils produisent des valeurs imprécises.
Après la synchronisation précise sur un repère de référence, ou 2 repères de référence pour un capteur à tops 0 à intervalles codés, ce défaut n'est plus affiché mais l'alarme A31429.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Pour voie C/D :
Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1 °).
Pour les signaux Hall :
Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Voie C ou D non connectée.
- Corriger le sens de rotation du capteur effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D.
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier le référencement du capteur à effet Hall.

231130 <Indication de lieu>Capteur 1: Top 0 et position de synchronisation approchée incorrects

Valeur de message: écart angulaire électrique : %1, angle mécanique : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Après l'initialisation de la position des pôles via la voie C/D, des signaux de Hall ou l'identification de la position des pôles, le top zéro a été détecté en dehors de la plage autorisée. Dans le cas des capteurs avec tops 0 à intervalles codés, le contrôle est effectué après passage de 2 tops zéro. La synchronisation fine ne sera pas effectuée.
Lors de l'initialisation par voie C/D (p0404), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire mécanique de +/-18°.
Lors de l'initialisation par capteurs à effet Hall (p0404) ou par identification de position de pôles (p1982), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire électrique de +/-60°.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex
yyyy : Position de top zéro mécanique détectée (utilisable uniquement pour voie C/D).
xxxx : Ecart du top zéro par rapport à la position attendue sous forme d'angle électrique.
Normalisation : 32768 déc. = 180°
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède:
- Vérifier p0431 et le corriger le cas échéant (eventuellement lancer via p1990 = 1).
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Contrôler la connexion sur le capteur à effet Hall en tant que remplacement de voie C/D.
- Contrôler la connexion de la voie C ou D.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

231131 <Indication de lieu>Capteur 1: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Codeur absolu :
Lors de la lecture cyclique de la position absolue, une trop grande différence par rapport à la position incrémentale a été détectée. La position absolue lue est rejetée.
Valeur limite de l'écart:
- Codeur EnDat: fourni par le capteur et comportant au moins 2 quadrants (par ex. EQI 1325 > 2 quadrants, EQN 1325 > 50 quadrants).
- Autres capteurs: 15 traits = 60 quadrants.
Codeur incrémental :
Lors du passage du top 0, une divergence de la position incrémentale a été constatée.
Pour les tops zéro équidistants :
- Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro.
Pour les tops zéro à intervalles codés :
- La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier l'encrassement du disque capteur ou la présence de champs magnétiques intenses dans l'environnement.
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
- Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).

231135 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur à la détermination de la position

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le capteur DRIVE-CLiQ fournit des informations d'état via bits dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety)
Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety)
Bit 2 : éclairage (réservé)
Bit 3 : amplitude de signal (réservé)
Bit 4 : valeur de position (réservé)
Bit 5 : surtension (réservé)
Bit 6 : sous-tension (réservé)
Bit 7 : surintensité (réservé)
Bit 8 : batterie (réservé)
Bit 16 : éclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17 : amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18 : monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19 : surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20 : sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21 : surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22 : dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23 : monotour position 2 (Safety Signalisation d'état)
Bit 24 : monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25 : monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26 : multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27 : multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28 : multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29 : multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30 : multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31 : multitour batterie (réservé)

Remède: Remplacer le capteur DRIVE-CLiQ

231136 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur à la détermination de l'information multitour

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le capteur DRIVE-CLiQ fournit des informations d'état via bits dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety)
Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety)
Bit 2 : éclairage (réservé)
Bit 3 : amplitude de signal (réservé)
Bit 4 : valeur de position (réservé)
Bit 5 : surtension (réservé)
Bit 6 : sous-tension (réservé)
Bit 7 : surintensité (réservé)
Bit 8 : batterie (réservé)
Bit 16 : éclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17 : amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18 : monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19 : surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20 : sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21 : surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22 : dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23 : monotour position 2 (Safety Signalisation d'état)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Bit 24 : monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25 : monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26 : multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27 : multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28 : multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29 : multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30 : multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31 : multitour batterie (réservé)

Remède: Remplacer le capteur DRIVE-CLiQ

231137 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur interne à la détermination de la position

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
exclusivement à l'usage interne de SIEMENS

Remède: Remplacer le capteur.

231138 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur interne à la détermination de l'information multitour

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
exclusivement à l'usage interne de SIEMENS

Remède: Remplacer le capteur.

231150 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur d'initialisation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Une fonctionnalité du capteur sélectionnée dans p0404 est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
La valeur de défaut est un champ de bits. Chaque bit défini présente une fonctionnalité en défaut.
L'assignation des bits correspond à celle de p0404 (ex.: bit 5 mis à 1: défaut voie C/D).
Voir aussi: p0404 (Configuration du capteur effective), p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Contrôler le réglage correct de p0404.
- Vérifier le type de capteur utilisé (incrémental/absolu) et le câble de capteur sur le SMCxx.
- Tenir compte éventuellement des autres signalisations qui décrivent le défaut en détail.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

231151 <Indication de lieu>Capteur 1: Vitesse du capteur trop élevée pour l'initialisation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: La vitesse du capteur est trop élevée lors de l'initialisation du Sensor Module.

Remède: Réduire la vitesse du capteur en conséquence lors de l'initialisation.
Le cas échéant, désactiver la surveillance (p0437.29).
Voir aussi: p0437 (Sensor Module Configuration étendue)

231400 <Indication de lieu>Capteur 1: Seuil d'alarme Intervalle entre tops zéro incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'intervalle mesuré entre tops 0 ne correspond pas à l'intervalle paramétré.
Pour les capteurs avec tops 0 à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 impulsion de capteur).
Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

231401 <Indication de lieu>Capteur 1: Seuil d'alarme Défaillance top zéro

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Nombre d'incréments après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 impulsion de capteur).

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

231405 <Indication de lieu>Capteur 1: Température non autorisée dans l'évaluation du capteur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'évaluation du capteur sur un moteur avec DRIVE-CLiQ a détecté une température non autorisée.
Le seuil d'erreur est de 125 °C.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Température de la carte mesurée par incréments de 0,1 °C.

Remède: Baisser la température ambiante à la connexion DRIVE-CLiQ du moteur.

231410 <Indication de lieu>Capteur 1: Communication série

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défaillante.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit d'alarme du protocole de position.
Bit 1: Niveau repos incorrect sur la ligne de données.
Bit 2: Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms).
Bit 3: CRC incorrect: Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données.
Bit 4: Acquittement du capteur incorrect: le capteur a mal interprété la demande ou ne peut pas l'exécuter.
Bit 5: Erreur interne dans le driver série: une instruction de mode non autorisée a été demandée.
Bit 6: Timeout à la lecture cyclique.
Bit 8: Protocole trop long (ex. > 64 bits).
Bit 9: Débordement du tampon de réception.
Bit 10: Erreur de trame à la double lecture.
Bit 11: Erreur de parité.
Bit 12: Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur.

231411 <Indication de lieu>Capteur 1: Le codeur EnDat signale des alarmes

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le mot de défaut du codeur EnDat contenait des bits d'alarme mis à 1.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0: Dépassement de fréquence (vitesse trop élevée).
Bit 1: Dépassement de température.
Bit 2: Réserve de régulation d'éclairage dépassée.
Bit 3: Batterie déchargée.
Bit 4: Point de référence passé.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Remplacer le capteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

231412 <Indication de lieu>Capteur 1: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit de défaut du protocole de position.
Bit 1: Bit d'alarme du protocole de position.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur.

231414 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur d'amplitude Voie C ou D (C^2 + D^2)

Valeur de message: voie C : %1, voie D : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'amplitude (C^2 + D^2) de la voie C ou D du capteur ou des signaux de Hall ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie D (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie C (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
Si l'amplitude ne se situe pas dans la bande de tolérance, elle ne peut pas être utilisée pour l'initialisation de la position de départ.

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
- Contrôler le boîtier du capteur à effet Hall.

231415 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur d'amplitude Voie A/B alarme (A^2 + B^2)

Valeur de message: amplitude: %1, angle: %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'amplitude (racine carrée de A^2 + B^2) du capteur 1 dépasse la tolérance autorisée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = angle
xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de A^2 + B^2 (16 bits sans signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 300 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc.
L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B.
Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2.0 Veff). Le seuil de déclenchement est < 1414 mV (1.0 Veff).
Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 3333 hex = 13107 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède:
- Contrôler la plage des vitesses de rotation ; la réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure est insuffisante pour la plage de vitesses.
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
- Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

231418 <Indication de lieu>Capteur 1: Différence de vitesse par cycle d'échantillonnage dépassée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre deux cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492.
Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Voir aussi: p0492 (Capteur à signaux rectang. Diff. vitesse max/cycle échantillonn.)

Remède:
- Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre.
- Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre.
- Augmenter éventuellement le réglage de p0492.

231419 <Indication de lieu>Capteur 1: Voie A ou B hors tolérance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La correction d'amplitude, de phase ou d'offset pour la voie A ou B se trouve à la limite.
Correction d'erreur d'amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0,78 ... 1,27
Phase: <84 degrés ou >96 degrés
SMC20: Correction d'offset: +/-140 mV
SMC10: Correction d'offset: +/-650 mV
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
xxxx1: Minimum de correction d'offset voie B
xxxx2: Maximum de correction d'offset voie B
xxx1x: Minimum de correction d'offset voie A
xxx2x: Maximum de correction d'offset voie A
xx1xx: Minimum de correction d'amplitude voie B/A
xx2xx: Maximum de correction d'amplitude voie B/A

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

x1xxx: Minimum de la correction d'erreur de phase
x2xxx: Maximum de la correction d'erreur de phase
1xxxx: Minimum de la correction cubique
2xxxx: Maximum de la correction cubique
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Contrôler les tolérances de montage sur les capteurs non intégrés (ex.: capteur à roue dentée).
- Contrôler les connecteurs (y compris les résistances de contact).
- Vérifier les signaux du capteur.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

231421 <Indication de lieu>Capteur 1: Position approchée incorrecte

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure. En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
3: La position absolue du protocole série et la voie A/B présentent un écart d'un demi trait de capteur. La position absolue doit avoir sa position zéro dans le quadrant dans lequel les deux voies sont négatives. En cas de défaut, la position peut être incorrecte d'un trait de capteur.

Remède: Valeur d'alarme = 3:
- Le cas échéant, contacter le constructeur s'il s'agit d'un capteur standard avec câble.
- Corriger l'affectation des voies par rapport à la valeur de position transmise en série. Pour cela, raccorder les deux voies au Sensor Module en les inversant (inverser A et A* ainsi que B et B*) ou, sur un capteur programmable, contrôler l'offset du point zéro de la position.

231429 <Indication de lieu>Capteur 1: Différence de position entre capteur à effet Hall/voie C/D et voie A/B trop élevée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à +/-15 ° (angle mécanique) ou +/-60 ° (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à +/-60° (angle électrique).
Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360 °.
Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360 °.
La surveillance est activée par exemple lorsque les capteurs à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectés avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'ils produisent des valeurs imprécises.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Pour voie C/D :
Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1 °).
Pour les signaux Hall :
Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Voie C ou D non connectée.
- Corriger le sens de rotation du capteur effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D.
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier le référencement du capteur à effet Hall.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

231431 <Indication de lieu>Capteur 1: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors du passage du top 0, une divergence de la position incrémentale a été constatée.
Pour les tops zéro équidistants :
- Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro.

Pour les tops zéro à intervalles codés :
- La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Eliminer l'encrassement du disque du capteur ou des forts champs magnétiques.

231432 <Indication de lieu>Capteur 1 : Adaptation de la position de rotor Ecart

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Sur la voie A/B, des impulsions ont été perdues ou comptées en trop. La correction de ces impulsions est en cours.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Dernier écart entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 impulsion de capteur). Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier la fréquence limite du capteur.
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).

231443 <Indication de lieu>Capteur 1: Niveau de signal C/D unipolaire hors tolérance

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le niveau unipolaire (CP/CN ou DP/DN) du capteur 1 se situe en dehors de la tolérance autorisée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : CP ou CN hors tolérance.
Bit 16 = 1 : soit DP ou DN hors tolérance.
La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/- 500 mV.
Les seuils de déclenchement se situent à < 1700 mV et > 3300 mV.
Remarque :
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.31 = 1).

Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Les voies C/D sont-elles raccordées correctement (les câbles de signaux CP sont-ils inversés avec CN ou DP avec DN) ?
- Remplacer le câble du capteur.

231500 <Indication de lieu>Capteur 1: Suivi de position Plage de déplacement dépassée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Pour l'axe linéaire sans correction de modulo configuré, l'entraînement / le capteur a dépassé la plage de déplacement maximale possible. Cette valeur peut être lue dans p0412 et doit être interprétée comme nombre de tours du moteur.
Pour p0411.0 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à 64 fois (+/- 32 fois) la valeur de p0421.
Pour p0411.3 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à la valeur maximale de +/-p0412/2 (arrondie vers le bas sur un nombre de tours entier). La valeur maximale dépend du nombre de traits (p0408) et de la résolution fine (p0419).

Remède: Pour supprimer le défaut :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

231501 <Indication de lieu>Capteur 1: Suivi de position Position du capteur hors fenêtre de tolérance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'entraînement / le capteur a été déplacé à l'état désactivé d'une distance supérieure à celle réglée dans la plage de tolérance. La relation entre mécanique et capteur n'existe peut être plus.
Valeur de défaut (r0949, décimal):
Ecart par rapport à la dernière position du capteur en incréments de la valeur absolue.
Le signe indique le sens de déplacement.
Remarque :
L'écart trouvé est également indiqué dans r0477.
Voir aussi: p0413 (Réducteur de mesure Suivi de position Fenêtre de tolérance), r0477 (Réducteur de mesure Différence de position)

Remède: Réinitialiser le suivi de position comme suit :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Ensuite le défaut doit être acquitté et, le cas échéant, un référencement du codeur absolu doit être effectué (p2507).
Voir aussi: p0010, p2507

231502 <Indication de lieu>Capteur 1: Capteur avec réducteur de mesure sans signaux valides

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le capteur avec réducteur de mesure ne fournit plus aucun signal valide.

Remède: Tous les capteurs avec réducteur de mesure en service doivent fournir des mesures valides.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

231503 <Indication de lieu>Capteur 1 : suivi de position impossible à réinitialiser

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Impossible de réinitialiser le suivi de position pour le réducteur de mesure.
Remède: Pour supprimer le défaut :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

231800 <Indication de lieu>Capteur 1: Signalisation groupée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
Acquittement: NEANT
Cause: Le capteur moteur a détecté au moins une erreur.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)
Remède: Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

231801 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)
Remède: - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

231802 <Indication de lieu>Capteur 1: Dépassement de tranche de temps

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Dépassement de tranche de temps capteur 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
9: Dépassement de tranche de temps rapide (temps de cycle du régulateur de courant).
10: Dépassement de tranche de temps moyenne.
12: Dépassement de tranche de temps lente.
999: Timeout lors de l'attente de SYNO, ex.: retour inattendu en fonctionnement acyclique.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)
Remède: Réduire la fréquence du régulateur de courant.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

231804 <Indication de lieu>Capteur 1: Total de contrôle incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du Sensor Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex
yyyy : Zone de mémoire concernée.
xxxx : Différence entre le total de contrôle à la mise sous tension et le total de contrôle actuel.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Sensor Module.

231805 <Indication de lieu>Capteur 1: Total de contrôle EPROM incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les données de paramétrage internes sont corrompues
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
01: Erreur d'accès à l'EEPROM.
02: Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop grand.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Remplacer la carte.

231806 <Indication de lieu>Capteur 1: Echec de l'initialisation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'initialisation du capteur a échoué.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
1, 2, 3: Initialisation du capteur pendant que le moteur tourne.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Acquitter le défaut.

231811 <Indication de lieu>Capteur 1: Numéro de série de capteur modifié

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le numéro de série du capteur moteur synchrone a changé, La modification n'est vérifiée que pour les capteurs avec numéro de série (par ex. codeur EnDat) et moteurs incorporés (par ex. p0300 = 401) ou moteurs non listés (p0300 = 2).
Cause 1:
Le capteur a été remplacé.
Cause 2:
Nouvelle mise en service d'un moteur non listé, à entraînement direct ou linéaire.
Cause 3:
Le moteur avec capteur intégré et référencé a été remplacé.
Cause 4:
Le firmware a été mis à jour avec une version qui effectue un contrôle du numéro de série des capteurs.
Remarque :
En cas de régulation de position, le numéro de série est repris lors de l'activation du référencement (p2507 = 2).
Pour un codeur référencé (p2507 = 3), le changement du numéro de série est vérifié et, le cas échéant, le référencement est annulé (p2507 = 1).
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Concernant la cause 1, 2 :
Effectuer le référencement automatique à l'aide de l'identification de la position des pôles. Valider d'abord le numéro de série avec p0440 = 1. Acquitter le défaut. Lancer l'identification de la position des pôles avec p1990 = 1. Vérifier ensuite que l'identification de la position des pôles a été exécutée correctement.
SERVO :
Si on a paramétré dans p1980 une méthode d'identification de position des pôles et dans p0301 un type de moteur autre qu'un type avec capteur référencé en usine, p1990 est automatiquement activé.
ou
Régler le référencement via p0431. Le nouveau numéro de série est alors pris en compte automatiquement.
ou
Effectuer l'ajustement mécanique du capteur. Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1.
Concernant la cause 3, 4 :
Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1.

231812 <Indication de lieu>Capteur 1: Cycle demandé ou le timing RX / TX n'est pas supporté.

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un cycle demandé par la Control Unit ou le timing RX / TX n'est pas supporté.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0: Le cycle d'application n'est pas supporté.
1: Le cycle DQ n'est pas supporté.
2: Intervalle entre les instants RX et TX trop petit.
3: Instant TX en avance.

Remède:

231813 <Indication de lieu>Capteur 1: Matériel Défaillance de l'unité logique

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: ALU watchdog s'est déclenché.
Bit 1: ALU a détecté une erreur de signe de vie.

Remède: Remplacer le capteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

231820 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 01 hex :
erreur CRC.
xx = 02 hex :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 03 hex :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 04 hex :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 05 hex :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 06 hex :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 07 hex :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.
xx = 08 hex :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.
xx = 09 hex :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex :
Le télégramme reçu est en avance.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

231835 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 21 hex :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

231836 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

231837 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

231845 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

231850 <Indication de lieu>Capteur 1: Evaluation du capteur Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: POWER ON

Cause: Erreur logicielle interne dans le Sensor Module du capteur 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La tranche de temps d'arrière-plan est bloquée.
2: Le total de contrôle de la mémoire code est incorrect.
10000: La mémoire OEM du codeur EnDat contient des données incompréhensibles.
11000 - 11499: Les données de description de EEPROM sont incorrects.
11500 - 11899: Les paramètres de calibrage de EEPROM sont incorrects.
11900 - 11999: Les paramètres de configuration de EEPROM sont incorrects.
16000: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation d'application.
16001: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation ALU.
16002: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation HISI / SISI.
16003: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation Safety.
16004: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur système interne.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

231851 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 1) à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex = 10 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

231860 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): erreur télégramme

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 1) à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 11 hex 17 déc :
Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance.
xx = 01 hex = 01 déc :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).
xx = 12 hex = 18 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 02 hex = 02 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 13 hex = 19 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 03 hex = 03 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 14 hex = 20 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 04 hex = 04 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 15 hex = 21 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 05 hex = 05 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 16 hex = 22 déc :
L'adresse da la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 06 hex = 06 déc :
L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 19 hex = 25 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance.
xx = 09 hex = 09 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex = 16 déc :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

231885 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 1) à la Control Unit est perturbée.
Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 1A hex = 26 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance.
xx = 21 hex = 33 déc :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex = 34 déc :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex = 64 déc :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.
xx = 62 hex = 98 déc :
Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique.

Remède: - Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné.
- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

231886 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 1) à la Control Unit est perturbée.
Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si la version de firmware du capteur (r0148) est compatible avec la version de firmware de la Control Unit (r0018).

231887 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut a été détecté sur le composant DRIVE-CLiQ concerné (Sensor Module pour capteur 1). Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 60 hex :
La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
xx = 61 hex :
La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

231895 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: CAPTEUR (AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 1) à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

231896 <Indication de lieu>Capteur 1 DRIVE-CLiQ (CU): Caractéristiques de composant incohérentes

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (Sensor Module pour capteur 1) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède: - Si l'on remplace des câbles, utiliser impérativement des câbles de même longueur.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un composant identique ayant la même version de firmware.
- Exécuter un POWER ON.

231899 <Indication de lieu>Capteur 1: Défaut inconnu

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un défaut s'est produit sur le Sensor Module pour le capteur 1 et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

231902 <Indication de lieu>Capteur 1: une erreur bus SPI s'est produite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus SPI interne.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

231903 <Indication de lieu>Capteur 1: une erreur bus I2C s'est produite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus I2C interne.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

231905 <Indication de lieu>Capteur 1: Paramétrage incorrect

Valeur de message: paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un paramètre du capteur 1 a été détecté comme étant incorrect.
Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté.
Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit :
- Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949).
- Déterminer l'indice de paramètre (p0187).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
yyyyxxxx déc : yyyy = informations complémentaires, xxxx = paramètre
Information complémentaire = 0 :
aucune autre information existante.
Information complémentaire = 1 :
niveau HTL (p0405.1 = 0) combiné avec surveillance de voie A/B<>-A/B (p0405.2 = 1) non pris en charge par ce composant.
Information complémentaire = 2 :
un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Démarrer une nouvelle identification de codeur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Information complémentaire = 3 :
un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Sélectionner dans p0400 un codeur de la liste avec un numéro de code < 10000.
Information complémentaire = 4 :
codeur SSI (p0404.9 = 1) sans voie A/B non pris en charge par ce composant.
Information complémentaire = 5 :
pour le capteur SQW, la valeur dans p4686 est supérieure à la valeur dans p0425.
Information complémentaire = 6 :
capteur DRIVE-CLiQ non utilisable avec cette version du firmware.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré.
- Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187.
- Numéro de paramètre 314: vérifier le nombre de paires de pôles et la transmission du réducteur de mesure. Le quotient "Nombre de paires de pôles" / "Rapport du réducteur de mesure" doit être inférieur ou égal à 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

231915 <Indication de lieu>Capteur 1: Erreur de configuration

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La configuration du capteur 1 est incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: modification de paramétrage entre défaut/alarme non autorisée.

Remède: N'effectuer aucune modification de paramétrage entre défaut/alarme.

231916 <Indication de lieu>Capteur 1: Paramétrage incorrect

Valeur de message: paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un paramètre du capteur 1 a été détecté comme étant incorrect.
Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté.
Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit :
- Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949).
- Déterminer l'indice de paramètre (p0187).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de param
Le défaut est signalisée uniquement pour les capteurs avec r404[0].10 = 1. Le défaut correspond à A31905 pour les capteurs avec r404[0].10 = 0.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré.
- Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187.

231920 <Indication de lieu>Capteur 1: Défaut sonde thermométrique

Valeur de message: cause du défaut : %1, numéro de canal : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Mot de poids faible Octet de poids faible: Cause :
1 : Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms).
2 : Résistance mesurée trop petite (PTC : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms).
Autres valeurs :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Mot de poids faible Octet de poids fort: Numéro de canal.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier que le type et la connexion du câble de capteur sont appropriés.
- Vérifier la sélection de la sonde thermométrique dans p0600 à p0603.
- Remplacer le Sensor Module (défaillance matérielle ou données de calibrage incorrectes).

231999 <Indication de lieu>Capteur 1: Alarme inconnue

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une alarme s'est produite sur le Sensor Module pour le capteur 1 et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'alarme.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.
Voir aussi: p0491 (Capteur moteur Réaction sur défaut CODEUR)

Remède: - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

232100 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur d'intervalle entre tops zéro

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'intervalle mesuré entre tops 0 ne correspond pas à l'intervalle paramétré.
Pour les capteurs avec tops 0 à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 impulsion de capteur).
Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).
- Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

232101 <Indication de lieu>Capteur 2: Défaillance top zéro

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Nombre d'incréments après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 impulsion de capteur).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
- Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).
- Si p0437.1 est activé, vérifier p4686.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

232103 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur d'amplitude Voie R

Valeur de message: voie R : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'amplitude du top zéro (voie R) du capteur 2 ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Le défaut peut être déclenché par un dépassement du niveau de tension unipolaire (RP/RN) ou de l'amplitude différentielle.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
xxxx hex :
xxxx = niveau de signal de la voie R (16 bits avec signe).
La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/- 500 mV.
Les seuils de déclenchement se situent à < 1700 mV et > 3300 mV.
La valeur nominale des niveaux de signal différentiels du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
La valeur analogique de l'erreur d'amplitude n'est pas synchrone avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.30 = 1, r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.30 = 1, p0437.31 = 1).

Remède: - Contrôler la plage des vitesses de rotation ; la réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure est peut être insuffisante pour la plage de vitesses.
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Vérifier si le top zéro est raccordé et si la polarité des câbles de signaux RP et RN n'est pas inversée.
- Remplacer le câble du capteur.
- Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

232110 <Indication de lieu>Capteur 2: Communication série perturbée

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit d'alarme du protocole de position.
Bit 1: Niveau repos incorrect sur la ligne de données.
Bit 2: Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms).
Bit 3: CRC incorrect: Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Bit 4: Acquittement du capteur incorrect: le capteur a mal interprété la demande ou ne peut pas l'exécuter.
Bit 5: Erreur interne dans le driver série: une instruction de mode non autorisée a été demandée.
Bit 6: Timeout à la lecture cyclique.
Bit 8: Protocole trop long (ex. > 64 bits).
Bit 9: Débordement du tampon de réception.
Bit 10: Erreur de trame à la double lecture.
Bit 11: Erreur de parité.
Bit 12: Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable
Bit 13: Ligne de données incorrecte.

Remède: Pour valeur de défaut bit 0 = 1:
- Capteur défectueux. F31111 fournit éventuellement des détails supplémentaires.
Pour valeur de défaut bit 1 = 1:
- Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.
Pour valeur de défaut bit 2 = 1:
- Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.
Pour valeur de défaut bit 3 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur.
Pour valeur de défaut bit 4 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 5 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 6 = 1:
- Mettre à jour le firmware du Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 8 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0429.2).
Pour valeur de défaut bit 9 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 10 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0429.2, p0449).
Pour valeur de défaut bit 11 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0436).
Pour valeur de défaut bit 12 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0429.6).
Pour valeur de défaut bit 13 = 1:
- Vérifier la ligne de données.

232111 <Indication de lieu>Capteur 2: Codeur absolu EnDat Erreur interne

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du codeur EnDat contenait des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Panne d'éclairage.
Bit 1: Amplitude de signal trop faible.
Bit 2: Valeur de position incorrecte.
Bit 3: Surtension alimentation capteur.
Bit 4: Sous-tension alimentation capteur.
Bit 5: Surintensité alimentation capteur.
Bit 6: Remplacement de batterie nécessaire.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Pour valeur de défaut bit 0 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 1 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 2 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 3 = 1:
Tension d'alimentation de 5 V incorrecte.
Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC.
Dans le cas de l'utilisation d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 4 = 1:
Tension d'alimentation de 5 V incorrecte.
Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC.
Dans le cas de l'utilisation d'un moteur avec DRIVE-CLiQ: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 5 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 6 = 1:
Changement de pile nécessaire (uniquement sur un capteur secouru par pile).

232112 <Indication de lieu>Capteur 2: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit de défaut du protocole de position.

Remède: Pour la valeur de défaut bit 0 = 1 :
Dans le cas d'un codeur EnDat, F31111 fournit éventuellement davantage de détails.

232115 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur d'amplitude Voie A/B défaut (A^2 + B^2)

Valeur de message: voie A : %1, voie B : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'amplitude (racine carrée de A^2 + B^2) du capteur 2 dépasse la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2.0 Veff). Le seuil de déclenchement se situe entre < 1070 mV et > 3582 mV.
Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
- Pour les systèmes de mesure sans propres paliers : ajuster la tête de détection et vérifier le palier de la roue de mesure.
- Pour les systèmes de mesure avec propres paliers : vérifier qu'aucune pression axiale n'est exercée sur le boîtier du capteur.

232116 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur d'amplitude Voie A + B

Valeur de message: amplitude: %1, angle: %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'amplitude des signaux redressés de capteur A et B et l'amplitude provenant de la racine carrée de A^2 + B^2 pour le capteur 2 ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 176 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 955 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).

232117 <Indication de lieu>Capteur 2: Inversion des signaux A, B et R incorrecte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Sur un capteur à signaux rectangulaires TTL bipolaire (à terminaison double), les signaux A* et B* et R* ne sont pas inversés par rapport aux signaux A et B et R.
Remarque :
Pour CU310, CUA32, D410, SMC30 (n° de référence 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement) :
Un capteur à signaux rectangulaires sans voie R est utilisé et la surveillance de voie (p0405.2 = 1) est activée.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Contrôler le réglage de p0405 : p0405.2 = 1 n'est possible que lorsque le capteur est connecté à X520.
- Contrôler le capteur/câble : Le capteur fournit-t-il des signaux TTL et les signaux inversés ?
Remarque :
Pour un capteur à signaux rectangulaires sans voie R, les ponts suivants doivent être branchés sur la connexion du capteur :
- Broche 10 (signal de référence R) <--> broche 7 (alimentation capteur / masse)
- Broche 11 (signal de référence R inversé) <--> broche 4 (alimentation capteur)

232118 <Indication de lieu>Capteur 2: Différence de vitesse hors tolérance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre plusieurs cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492.
Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Voir aussi: p0492 (Capteur à signaux rectang. Diff. vitesse max/cycle échantillonn.)

Remède: - Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre.
- Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre.
- Augmenter, le cas échéant, la différence de vitesse maximale par cycle d'échantillonnage (p0492).

232120 <Indication de lieu>Capteur 2: Tension d'alimentation incorrecte

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Erreur de la tension d'alimentation pour le capteur 2.
Remarque :
L'interversion des câbles de capteur 6FX2002-2EQ00-.... et 6FX2002-2CH00-.... peut entraîner la destruction du capteur du fait de la permutation des broches de la tension d'alimentation.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: sous-tension sur le câble de lecture.
Bit 1: Surintensité dans l'alimentation du capteur.

Remède: Pour la valeur de défaut bit 0 = 1 :
- Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
- Contrôler les connecteurs du câble de capteur.
- SMC30: Vérifier le paramétrage (p0404.22).
Pour la valeur de défaut bit 1 = 1 :
- Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

232121 <Indication de lieu>Capteur 2: Position approchée incorrecte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Un défaut a été détecté sur le module d'acquisition de mesure. En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

232122 <Indication de lieu>Capteur 2: Tension d'alimentation interne incorrecte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE (CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La tension de référence interne de l'ASIC pour le capteur 2 est incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : Tension de référence incorrecte.
2 : Sous-tension interne.
3 : Surtension interne.

Remède: Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

232123 <Indication de lieu>Capteur 2: Niveau de signal A/B unipolaire hors tolérance

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le niveau unipolaire (AP/AN ou BP/BN) du capteur 2 se situe en dehors de la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : soit AP ou AN hors tolérance.
Bit 16 = 1 : soit BP ou BN hors tolérance.
La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/- 500 mV.
Les seuils de déclenchement se situent à < 1700 mV et > 3300 mV.
Remarque :
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.31 = 1).

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Vérifier la présence d'un court-circuit d'un câble de signaux avec masse ou tension de service.
- Remplacer le câble du capteur.

232125 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur d'amplitude Voie A/B en dépassement

Valeur de message: voie A : %1, voie B : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'amplitude de la voie A ou B du capteur 2 dépasse la bande de tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est > 750 mV. Une saturation du convertisseur analogique/numérique génère également cette erreur.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2.0 Veff). Le seuil de déclenchement est > 3582 mV.
Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

232126 <Indication de lieu>Capteur 2: Amplitude AB trop élevée

Valeur de message: amplitude: %1, angle: %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'amplitude (racine carrée de A^2 + B^2 ou |A| + |B|) du capteur 2 dépasse la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = angle
xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de A^2 + B^2 (16 bits sans signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est > 1120 mV (|A| + |B|) ou racine de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc.
L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

232129 <Indication de lieu>Capteur 2: Différence de position entre capteur à effet Hall/voie C/D et voie A/B trop élevée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à +/-15 ° (angle mécanique) ou +/-60 ° (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à +/-60° (angle électrique).
Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360 °.
Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360 °.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

La surveillance est activée par exemple lorsque les capteurs à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectés avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'ils produisent des valeurs imprécises.
Après la synchronisation précise sur un repère de référence, ou 2 repères de référence pour un capteur à tops 0 à intervalles codés, ce défaut n'est plus affiché mais l'alarme A32429.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Pour voie C/D :
Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1 °).
Pour les signaux Hall :
Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).

Remède: - Voie C ou D non connectée.
- Corriger le sens de rotation du capteur effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D.
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier le référencement du capteur à effet Hall.

232130 <Indication de lieu>Capteur 2: Top 0 et position de synchronisation approchée incorrects

Valeur de message: écart angulaire électrique : %1, angle mécanique : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Après l'initialisation de la position des pôles via la voie C/D, des signaux de Hall ou l'identification de la position des pôles, le top zéro a été détecté en dehors de la plage autorisée. Dans le cas des capteurs avec tops 0 à intervalles codés, le contrôle est effectué après passage de 2 tops zéro. La synchronisation fine ne sera pas effectuée.
Lors de l'initialisation par voie C/D (p0404), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire mécanique de +/-18°.
Lors de l'initialisation par capteurs à effet Hall (p0404) ou par identification de position de pôles (p1982), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire électrique de +/-60°.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex
yyyy : Position de top zéro mécanique détectée (utilisable uniquement pour voie C/D).
xxxx : Ecart du top zéro par rapport à la position attendue sous forme d'angle électrique.
Normalisation : 32768 déc. = 180°

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Contrôler la connexion sur le capteur à effet Hall en tant que remplacement de voie C/D.
- Contrôler la connexion de la voie C ou D.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

232131 <Indication de lieu>Capteur 2: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Codeur absolu :
Lors de la lecture cyclique de la position absolue, une trop grande différence par rapport à la position incrémentale a été détectée. La position absolue lue est rejetée.
Valeur limite de l'écart:
- Codeur EnDat: fourni par le capteur et comportant au moins 2 quadrants (par ex. EQI 1325 > 2 quadrants, EQN 1325 > 50 quadrants).
- Autres capteurs: 15 traits = 60 quadrants.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Codeur incrémental :
Lors du passage du top 0, une divergence de la position incrémentale a été constatée.
Pour les tops zéro équidistants :
- Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro.
Pour les tops zéro à intervalles codés :
- La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier l'encrassement du disque capteur ou la présence de champs magnétiques intenses dans l'environnement.
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
- Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).

232135 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur à la détermination de la position

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le capteur DRIVE-CLiQ fournit des informations d'état via bits dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety)
Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety)
Bit 2 : éclairage (réservé)
Bit 3 : amplitude de signal (réservé)
Bit 4 : valeur de position (réservé)
Bit 5 : surtension (réservé)
Bit 6 : sous-tension (réservé)
Bit 7 : surintensité (réservé)
Bit 8 : batterie (réservé)
Bit 16 : éclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17 : amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18 : monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19 : surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20 : sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21 : surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22 : dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23 : monotour position 2 (Safety Signalisation d'état)
Bit 24 : monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25 : monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26 : multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27 : multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28 : multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29 : multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30 : multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31 : multitour batterie (réservé)

Remède: Remplacer le capteur DRIVE-CLiQ

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

232136 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur à la détermination de l'information multitour

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le capteur DRIVE-CLiQ fournit des informations d'état via bits dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety)
Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety)
Bit 2 : éclairage (réservé)
Bit 3 : amplitude de signal (réservé)
Bit 4 : valeur de position (réservé)
Bit 5 : surtension (réservé)
Bit 6 : sous-tension (réservé)
Bit 7 : surintensité (réservé)
Bit 8 : batterie (réservé)
Bit 16 : éclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17 : amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18 : monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19 : surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20 : sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21 : surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22 : dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23 : monotour position 2 (Safety Signalisation d'état)
Bit 24 : monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25 : monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26 : multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27 : multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28 : multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29 : multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30 : multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31 : multitour batterie (réservé)

Remède: Remplacer le capteur DRIVE-CLiQ

232137 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur interne à la détermination de la position

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
exclusivement à l'usage interne de SIEMENS

Remède: Remplacer le capteur.

232138 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur interne à la détermination de l'information multitour

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
exclusivement à l'usage interne de SIEMENS

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Remplacer le capteur.

232150 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur d'initialisation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Une fonctionnalité du capteur sélectionnée dans p0404 est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
La valeur de défaut est un champ de bits. Chaque bit défini présente une fonctionnalité en défaut.
L'assignation des bits correspond à celle de p0404 (ex.: bit 5 mis à 1: défaut voie C/D).

Remède: - Contrôler le réglage correct de p0404.
- Vérifier le type de capteur utilisé (incrémental/absolu) et le câble de capteur sur le SMCxx.
- Tenir compte éventuellement des autres signalisations qui décrivent le défaut en détail.

232151 <Indication de lieu>Capteur 2: Vitesse du capteur trop élevée pour l'initialisation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: La vitesse du capteur est trop élevée lors de l'initialisation du Sensor Module.

Remède: Réduire la vitesse du capteur en conséquence lors de l'initialisation.
Le cas échéant, désactiver la surveillance (p0437.29).
Voir aussi: p0437 (Sensor Module Configuration étendue)

232400 <Indication de lieu>Capteur 2: Seuil d'alarme Intervalle entre tops zéro incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'intervalle mesuré entre tops 0 ne correspond pas à l'intervalle paramétré.
Pour les capteurs avec tops 0 à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 impulsion de capteur).
Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

232401 <Indication de lieu>Capteur 2: Seuil d'alarme Défaillance top zéro

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Nombre d'incréments après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 impulsion de capteur).

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

232405 <Indication de lieu>Capteur 2: Température non autorisée dans l'évaluation du capteur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'évaluation du capteur sur un moteur avec DRIVE-CLiQ a détecté une température non autorisée.
Le seuil d'erreur est de 125 °C.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Température de la carte mesurée par incréments de 0,1 °C.

Remède: Baisser la température ambiante à la connexion DRIVE-CLiQ du moteur.

232410 <Indication de lieu>Capteur 2: Communication série

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défaillante.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit d'alarme du protocole de position.
Bit 1: Niveau repos incorrect sur la ligne de données.
Bit 2: Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms).
Bit 3: CRC incorrect: Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données.
Bit 4: Acquittement du capteur incorrect: le capteur a mal interprété la demande ou ne peut pas l'exécuter.
Bit 5: Erreur interne dans le driver série: une instruction de mode non autorisée a été demandée.
Bit 6: Timeout à la lecture cyclique.
Bit 8: Protocole trop long (ex. > 64 bits).
Bit 9: Débordement du tampon de réception.
Bit 10: Erreur de trame à la double lecture.
Bit 11: Erreur de parité.
Bit 12: Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur.

232411 <Indication de lieu>Capteur 2: Le codeur EnDat signale des alarmes

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le mot de défaut du codeur EnDat contenait des bits d'alarme mis à 1.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0: Dépassement de fréquence (vitesse trop élevée).
Bit 1: Dépassement de température.
Bit 2: Réserve de régulation d'éclairage dépassée.
Bit 3: Batterie déchargée.
Bit 4: Point de référence passé.

Remède: Remplacer le capteur.

232412 <Indication de lieu>Capteur 2: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit de défaut du protocole de position.
Bit 1: Bit d'alarme du protocole de position.

Remède:
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur.

232414 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur d'amplitude Voie C ou D (C^2 + D^2)

Valeur de message: voie C : %1, voie D : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'amplitude (C^2 + D^2) de la voie C ou D du capteur ou des signaux de Hall ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie D (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie C (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
Si l'amplitude ne se situe pas dans la bande de tolérance, elle ne peut pas être utilisée pour l'initialisation de la position de départ.

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
- Contrôler le boîtier du capteur à effet Hall.

232415 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur d'amplitude Voie A/B alarme (A^2 + B^2)

Valeur de message: amplitude: %1, angle: %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: L'amplitude (racine carrée de A^2 + B^2) du capteur 2 dépasse la tolérance autorisée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = angle
xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de A^2 + B^2 (16 bits sans signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 300 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur).
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc.
L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B.
Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2.0 Veff). Le seuil de déclenchement est < 1414 mV (1.0 Veff).
Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 3333 hex = 13107 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

Remède: - Contrôler la plage des vitesses de rotation ; la réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure est insuffisante pour la plage de vitesses.
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
- Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

232418 <Indication de lieu>Capteur 2: Différence de vitesse par cycle d'échantillonnage dépassée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre deux cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492.
Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Voir aussi: p0492 (Capteur à signaux rectang. Diff. vitesse max/cycle échantillonn.)

Remède: - Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre.
- Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre.
- Augmenter éventuellement le réglage de p0492.

232419 <Indication de lieu>Capteur 2: Voie A ou B hors tolérance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La correction d'amplitude, de phase ou d'offset pour la voie A ou B se trouve à la limite.
Correction d'erreur d'amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0,78 ... 1,27
Phase: <84 degrés ou >96 degrés
SMC20: Correction d'offset: +/-140 mV
SMC10: Correction d'offset: +/-650 mV
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
xxxx1: Minimum de correction d'offset voie B
xxxx2: Maximum de correction d'offset voie B

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xxx1x: Minimum de correction d'offset voie A
xxx2x: Maximum de correction d'offset voie A
xx1xx: Minimum de correction d'amplitude voie B/A
xx2xx: Maximum de correction d'amplitude voie B/A
x1xxx: Minimum de la correction d'erreur de phase
x2xxx: Maximum de la correction d'erreur de phase
1xxxx: Minimum de la correction cubique
2xxxx: Maximum de la correction cubique

Remède: - Contrôler les tolérances de montage sur les capteurs non intégrés (ex.: capteur à roue dentée).
- Contrôler les connecteurs (y compris les résistances de contact).
- Vérifier les signaux du capteur.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

232421 <Indication de lieu>Capteur 2: Position approchée incorrecte

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure. En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
3: La position absolue du protocole série et la voie A/B présentent un écart d'un demi trait de capteur. La position absolue doit avoir sa position zéro dans le quadrant dans lequel les deux voies sont négatives. En cas de défaut, la position peut être incorrecte d'un trait de capteur.

Remède: Valeur d'alarme = 3:
- Le cas échéant, contacter le constructeur s'il s'agit d'un capteur standard avec câble.
- Corriger l'affectation des voies par rapport à la valeur de position transmise en série. Pour cela, raccorder les deux voies au Sensor Module en les inversant (inverser A et A* ainsi que B et B*) ou, sur un capteur programmable, contrôler l'offset du point zéro de la position.

232429 <Indication de lieu>Capteur 2: Différence de position entre capteur à effet Hall/voie C/D et voie A/B trop élevée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à +/-15 ° (angle mécanique) ou +/-60 ° (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à +/-60° (angle électrique).
Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360 °.
Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360 °.
La surveillance est activée par exemple lorsque les capteurs à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectés avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'ils produisent des valeurs imprécises.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Pour voie C/D :
Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1 °).
Pour les signaux Hall :
Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).

Remède: - Voie C ou D non connectée.
- Corriger le sens de rotation du capteur effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D.
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier le référencement du capteur à effet Hall.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

232431 <Indication de lieu>Capteur 2: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Lors du passage du top 0, une divergence de la position incrémentale a été constatée.
Pour les tops zéro équidistants :
- Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro.

Pour les tops zéro à intervalles codés :
- La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro.

Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Eliminer l'encrassement du disque du capteur ou des forts champs magnétiques.

232432 <Indication de lieu>Capteur 2 : Adaptation de la position de rotor Ecart

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Sur la voie A/B, des impulsions ont été perdues ou comptées en trop. La correction de ces impulsions est en cours.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Dernier écart entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 impulsion de capteur). Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier la fréquence limite du capteur.
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).

232443 <Indication de lieu>Capteur 2: Niveau de signal C/D unipolaire hors tolérance

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le niveau unipolaire (CP/CN ou DP/DN) du capteur 2 se situe en dehors de la tolérance autorisée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : CP ou CN hors tolérance.
Bit 16 = 1 : soit DP ou DN hors tolérance.
La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/- 500 mV.
Les seuils de déclenchement se situent à < 1700 mV et > 3300 mV.
Remarque :
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.31 = 1).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Les voies C/D sont-elles raccordées correctement (les câbles de signaux CP sont-ils inversés avec CN ou DP avec DN) ?
- Remplacer le câble du capteur.

232500 <Indication de lieu>Capteur 2: Suivi de position Plage de déplacement dépassée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Pour l'axe linéaire sans correction de modulo configuré, l'entraînement / le capteur a dépassé la plage de déplacement maximale possible. Cette valeur peut être lue dans p0412 et doit être interprétée comme nombre de tours du moteur.
Pour p0411.0 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à 64 fois (+/- 32 fois) la valeur de p0421.
Pour p0411.3 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à la valeur maximale de +/-p0412/2 (arrondie vers le bas sur un nombre de tours entier). La valeur maximale dépend du nombre de traits (p0408) et de la résolution fine (p0419).

Remède: Pour supprimer le défaut :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

232501 <Indication de lieu>Capteur 2: Suivi de position Position du capteur hors fenêtre de tolérance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'entraînement / le capteur a été déplacé à l'état désactivé d'une distance supérieure à celle réglée dans la plage de tolérance. La relation entre mécanique et capteur n'existe peut être plus.
Valeur de défaut (r0949, décimal):
Ecart par rapport à la dernière position du capteur en incréments de la valeur absolue.
Le signe indique le sens de déplacement.
Remarque :
L'écart trouvé est également indiqué dans r0477.
Voir aussi: p0413 (Réducteur de mesure Suivi de position Fenêtre de tolérance), r0477 (Réducteur de mesure Différence de position)

Remède: Réinitialiser le suivi de position comme suit :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Ensuite le défaut doit être acquitté et, le cas échéant, un référencement du codeur absolu doit être effectué (p2507).
Voir aussi: p0010, p2507

232502 <Indication de lieu>Capteur 2: Capteur avec réducteur de mesure sans signaux valides

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le capteur avec réducteur de mesure ne fournit plus aucun signal valide.

Remède: Tous les capteurs avec réducteur de mesure en service doivent fournir des mesures valides.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

232503 <Indication de lieu>Capteur 2 : suivi de position impossible à réinitialiser

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Impossible de réinitialiser le suivi de position pour le réducteur de mesure.
Remède: Pour supprimer le défaut :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

232700 <Indication de lieu>Capteur 2: Test d'efficacité ne fournit pas la valeur attendue

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit x = 1 : échec du test d'efficacité x.
Remède:

232800 <Indication de lieu>Capteur 2: Signalisation groupée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
Acquittement: NEANT
Cause: Le capteur moteur a détecté au moins une erreur.
Remède: Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

232801 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remède: - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

232802 <Indication de lieu>Capteur 2: Dépassement de tranche de temps

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Dépassement de tranche de temps capteur 2.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
9: Dépassement de tranche de temps rapide (temps de cycle du régulateur de courant).
10: Dépassement de tranche de temps moyenne.
12: Dépassement de tranche de temps lente.
999: Timeout lors de l'attente de SYNO, ex.: retour inattendu en fonctionnement acyclique.

Remède: Réduire la fréquence du régulateur de courant.

232804 <Indication de lieu>Capteur 2: Total de contrôle incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du Sensor Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex
yyyy : Zone de mémoire concernée.
xxxx : Différence entre le total de contrôle à la mise sous tension et le total de contrôle actuel.

Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Sensor Module.

232805 <Indication de lieu>Capteur 2: Total de contrôle EPROM incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les données de paramétrage internes sont corrompues
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
01: Erreur d'accès à l'EEPROM.
02: Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop grand.

Remède: Remplacer la carte.

232806 <Indication de lieu>Capteur 2: Echec de l'initialisation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'initialisation du capteur a échoué.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
1, 2, 3: Initialisation du capteur pendant que le moteur tourne.

Remède: Acquitter le défaut.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

232811 <Indication de lieu>Capteur 2: Numéro de série de capteur modifié

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le numéro de série du capteur a changé. Le changement n'est vérifié que pour les capteurs comportant un numéro de série (par ex. codeurs EnDat).
Cause :
Le capteur a été remplacé.
Remarque :
En cas de régulation de position, le numéro de série est repris lors de l'activation du référencement (p2507 = 2).
Pour un codeur référencé (p2507 = 3), le changement du numéro de série est vérifié et, le cas échéant, le référencement est annulé (p2507 = 1).

Remède: Effectuer l'ajustement mécanique du capteur. Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1.

232812 <Indication de lieu>Capteur 2: Cycle demandé ou le timing RX / TX n'est pas supporté.

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un cycle demandé par la Control Unit ou le timing RX / TX n'est pas supporté.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0: Le cycle d'application n'est pas supporté.
1: Le cycle DQ n'est pas supporté.
2: Intervalle entre les instants RX et TX trop petit.
3: Instant TX en avance.

Remède:

232813 <Indication de lieu>Capteur 2: Matériel Défaillance de l'unité logique

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: ALU watchdog s'est déclenché.
Bit 1: ALU a détecté une erreur de signe de vie.

Remède: Remplacer le capteur.

232820 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 01 hex :
erreur CRC.
xx = 02 hex :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 03 hex :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 04 hex :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 05 hex :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 06 hex :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 07 hex :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.
xx = 08 hex :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.
xx = 09 hex :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

232835 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 21 hex :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

232836 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

232837 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

Remède:
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

232845 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

232850 <Indication de lieu>Capteur 2: Evaluation du capteur Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: POWER ON

Cause: Erreur logicielle interne dans le Sensor Module du capteur 2.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La tranche de temps d'arrière-plan est bloquée.
2: Le total de contrôle de la mémoire code est incorrect.
10000: La mémoire OEM du codeur EnDat contient des données incompréhensibles.
11000 - 11499: Les données de description de EEPROM sont incorrects.
11500 - 11899: Les paramètres de calibrage de EEPROM sont incorrects.
11900 - 11999: Les paramètres de configuration de EEPROM sont incorrects.
16000: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation d'application.
16001: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation ALU.
16002: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation HISI / SISI.
16003: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation Safety.
16004: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur système interne.

Remède: - Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

232851 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 2) à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex = 10 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

232860 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): erreur télégramme

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 2) à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 11 hex = 17 déc :
Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance.
xx = 01 hex = 01 déc :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xx = 12 hex = 18 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 02 hex = 02 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 13 hex = 19 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 03 hex = 03 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 14 hex = 20 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 04 hex = 04 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 15 hex = 21 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 05 hex = 05 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 16 hex = 22 déc :
L'adresse da la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 06 hex = 06 déc :
L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 19 hex = 25 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance.
xx = 09 hex = 09 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex = 16 déc :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

232885 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 2) à la Control Unit est perturbée.
Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 1A hex = 26 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance.
xx = 21 hex = 33 déc :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xx = 22 hex = 34 déc :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex = 64 déc :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.
xx = 62 hex = 98 déc :
Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique.

Remède: - Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné.
- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

232886 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 2) à la Control Unit est perturbée.
Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

232887 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut a été détecté sur le composant DRIVE-CLiQ concerné (Sensor Module pour capteur 2). Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 60 hex :
La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
xx = 61 hex :
La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

232895 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 2) à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

232896 <Indication de lieu>Capteur 2 DRIVE-CLiQ (CU): Caractéristiques de composant incohérentes

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (Sensor Module pour capteur 2) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède: - Si l'on remplace des câbles, utiliser impérativement des câbles de même longueur.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un composant identique ayant la même version de firmware.
- Exécuter un POWER ON.

232899 <Indication de lieu>Capteur 2: Défaut inconnu

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un défaut s'est produit sur le Sensor Module pour le capteur 2 et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède: - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

232902 <Indication de lieu>Capteur 2: une erreur bus SPI s'est produite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus SPI interne.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède:
- Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

232903 <Indication de lieu>Capteur 2: une erreur bus I2C s'est produite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus I2C interne.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède:
- Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

232905 <Indication de lieu>Capteur 2: Paramétrage incorrect

Valeur de message: paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un paramètre du capteur 2 a été détecté comme étant incorrect.
Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté.
Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit :
- Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949).
- Déterminer l'indice de paramètre (p0187).

Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
yyyyxxxx déc : yyyy = informations complémentaires, xxxx = paramètre
Information complémentaire = 0 :
aucune autre information existante.
Information complémentaire = 1 :
niveau HTL (p0405.1 = 0) combiné avec surveillance de voie A/B<>-A/B (p0405.2 = 1) non pris en charge par ce composant.
Information complémentaire = 2 :
un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Démarrer une nouvelle identification de codeur.
Information complémentaire = 3 :
un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Sélectionner dans p0400 un codeur de la liste avec un numéro de code < 10000.
Information complémentaire = 4 :
codeur SSI (p0404.9 = 1) sans voie A/B non pris en charge par ce composant.
Information complémentaire = 5 :
pour le capteur SQW, la valeur dans p4686 est supérieure à la valeur dans p0425.
Information complémentaire = 6 :
capteur DRIVE-CLiQ non utilisable avec cette version du firmware.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré.
- Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187.
- Numéro de paramètre 314: vérifier le nombre de paires de pôles et la transmission du réducteur de mesure. Le quotient "Nombre de paires de pôles" / "Rapport du réducteur de mesure" doit être inférieur ou égal à 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

232915 <Indication de lieu>Capteur 2: Erreur de configuration

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La configuration du capteur 2 est incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: modification de paramétrage entre défaut/alarme non autorisée.

Remède: N'effectuer aucune modification de paramétrage entre défaut/alarme.

232916 <Indication de lieu>Capteur 2: Paramétrage incorrect

Valeur de message: paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un paramètre du capteur 2 a été détecté comme étant incorrect.
Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté.
Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit :
- Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949).
- Déterminer l'indice de paramètre (p0187).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de param
Le défaut est signalisée uniquement pour les capteurs avec r404[0].10 = 1. Le défaut correspond à A32905 pour les capteurs avec r404[0].10 = 0.

Remède: - Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré.
- Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187.

232920 <Indication de lieu>Capteur 2: Défaut sonde thermométrique

Valeur de message: cause du défaut : %1, numéro de canal : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Mot de poids faible Octet de poids faible: Cause :
1 : Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms).
2 : Résistance mesurée trop petite (PTC : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms).
Autres valeurs :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Mot de poids faible Octet de poids fort: Numéro de canal.

Remède: - Vérifier que le type et la connexion du câble de capteur sont appropriés.
- Vérifier la sélection de la sonde thermométrique dans p0600 à p0603.
- Remplacer le Sensor Module (défaillance matérielle ou données de calibrage incorrectes).

232999 <Indication de lieu>Capteur 2: Alarme inconnue

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une alarme s'est produite sur le Sensor Module pour le capteur 2 et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'alarme.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.

Remède:
- Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

233100 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur d'intervalle entre tops zéro

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'intervalle mesuré entre tops 0 ne correspond pas à l'intervalle paramétré.
Pour les capteurs avec tops 0 à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 impulsion de capteur).
Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).
- Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

233101 <Indication de lieu>Capteur 3: Défaillance top zéro

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Nombre d'incréments après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 impulsion de capteur).

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
- Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).
- Si p0437.1 est activé, vérifier p4686.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233103 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur d'amplitude Voie R

Valeur de message: voie R : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'amplitude du top zéro (voie R) du capteur 3 ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Le défaut peut être déclenché par un dépassement du niveau de tension unipolaire (RP/RN) ou de l'amplitude différentielle.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
xxxx hex :
xxxx = niveau de signal de la voie R (16 bits avec signe).
La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/- 500 mV.
Les seuils de déclenchement se situent à < 1700 mV et > 3300 mV.
La valeur nominale des niveaux de signal différentiels du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
La valeur analogique de l'erreur d'amplitude n'est pas synchrone avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.30 = 1, r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.30 = 1, p0437.31 = 1).

Remède: - Contrôler la plage des vitesses de rotation ; la réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure est peut être insuffisante pour la plage de vitesses.
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Vérifier si le top zéro est raccordé et si la polarité des câbles de signaux RP et RN n'est pas inversée.
- Remplacer le câble du capteur.
- Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

233110 <Indication de lieu>Capteur 3: Communication série perturbée

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit d'alarme du protocole de position.
Bit 1: Niveau repos incorrect sur la ligne de données.
Bit 2: Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms).
Bit 3: CRC incorrect: Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données.
Bit 4: Acquittement du capteur incorrect: le capteur a mal interprété la demande ou ne peut pas l'exécuter.
Bit 5: Erreur interne dans le driver série: une instruction de mode non autorisée a été demandée.
Bit 6: Timeout à la lecture cyclique.
Bit 8: Protocole trop long (ex. > 64 bits).
Bit 9: Débordement du tampon de réception.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Bit 10: Erreur de trame à la double lecture.
Bit 11: Erreur de parité.
Bit 12: Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable
Bit 13: Ligne de données incorrecte.

Remède: Pour valeur de défaut bit 0 = 1:
- Capteur défectueux. F31111 fournit éventuellement des détails supplémentaires.
Pour valeur de défaut bit 1 = 1:
- Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.
Pour valeur de défaut bit 2 = 1:
- Type de capteur incorrect / remplacer le capteur ou le câble de capteur.
Pour valeur de défaut bit 3 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur.
Pour valeur de défaut bit 4 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 5 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 6 = 1:
- Mettre à jour le firmware du Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 8 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0429.2).
Pour valeur de défaut bit 9 = 1:
- CEM / connecter le blindage du câble, remplacer le capteur ou le câble de capteur, remplacer le Sensor Module.
Pour valeur de défaut bit 10 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0429.2, p0449).
Pour valeur de défaut bit 11 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0436).
Pour valeur de défaut bit 12 = 1:
- Vérifier le paramétrage (p0429.6).
Pour valeur de défaut bit 13 = 1:
- Vérifier la ligne de données.

233111 <Indication de lieu>Capteur 3: Codeur absolu EnDat Erreur interne

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du codeur EnDat contenait des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Panne d'éclairage.
Bit 1: Amplitude de signal trop faible.
Bit 2: Valeur de position incorrecte.
Bit 3: Surtension alimentation capteur.
Bit 4: Sous-tension alimentation capteur.
Bit 5: Surintensité alimentation capteur.
Bit 6: Remplacement de batterie nécessaire.

Remède: Pour valeur de défaut bit 0 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 1 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 2 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Pour valeur de défaut bit 3 = 1:
Tension d'alimentation de 5 V incorrecte.
Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC.
Dans le cas de l'utilisation d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 4 = 1:
Tension d'alimentation de 5 V incorrecte.
Dans le cas de l'utilisation d'un SMC: contrôler le câble de liaison entre capteur et SMC ou remplacer le SMC.
Dans le cas de l'utilisation d'un moteur avec DRIVE-CLiQ: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 5 = 1:
Le capteur est défectueux. Remplacer le capteur, dans le cas d'un capteur moteur avec connexion DRIVE-CLiQ directe: remplacer le moteur.
Pour valeur de défaut bit 6 = 1:
Changement de pile nécessaire (uniquement sur un capteur secouru par pile).

233112 <Indication de lieu>Capteur 3: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit de défaut du protocole de position.

Remède: Pour la valeur de défaut bit 0 = 1 :
Dans le cas d'un codeur EnDat, F31111 fournit éventuellement davantage de détails.

233115 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur d'amplitude Voie A/B défaut (A^2 + B^2)

Valeur de message: voie A : %1, voie B : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'amplitude (racine carrée de A^2 + B^2) du capteur 3 dépasse la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2.0 Veff). Le seuil de déclenchement se situe entre < 1070 mV et > 3582 mV.
Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
- Pour les systèmes de mesure sans propres paliers : ajuster la tête de détection et vérifier le palier de la roue de mesure.
- Pour les systèmes de mesure avec propres paliers : vérifier qu'aucune pression axiale n'est exercée sur le boîtier du capteur.

233116 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur d'amplitude Voie A + B

Valeur de message: amplitude: %1, angle: %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: L'amplitude des signaux redressés de capteur A et B et l'amplitude provenant de la racine carrée de A^2 + B^2 pour le capteur 3 ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 176 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 955 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).

233117 <Indication de lieu>Capteur 3: Inversion des signaux A, B et R incorrecte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Sur un capteur à signaux rectangulaires TTL bipolaire (à terminaison double), les signaux A* et B* et R* ne sont pas inversés par rapport aux signaux A et B et R.
Remarque :
Pour CU310, CUA32, D410, SMC30 (n° de référence 6SL3055-0AA00-5CA0 et 6SL3055-0AA00-5CA1 uniquement) :
Un capteur à signaux rectangulaires sans voie R est utilisé et la surveillance de voie (p0405.2 = 1) est activée.

Remède: - Contrôler le réglage de p0405 : p0405.2 = 1 n'est possible que lorsque le capteur est connecté à X520.
- Contrôler le capteur/câble : Le capteur fournit-t-il des signaux TTL et les signaux inversés ?
Remarque :
Pour un capteur à signaux rectangulaires sans voie R, les ponts suivants doivent être branchés sur la connexion du capteur :
- Broche 10 (signal de référence R) <--> broche 7 (alimentation capteur / masse)
- Broche 11 (signal de référence R inversé) <--> broche 4 (alimentation capteur)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233118 <Indication de lieu>Capteur 3: Différence de vitesse hors tolérance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre plusieurs cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492.
Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Voir aussi: p0492 (Capteur à signaux rectang. Diff. vitesse max/cycle échantillonn.)

Remède: - Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre.
- Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre.
- Augmenter, le cas échéant, la différence de vitesse maximale par cycle d'échantillonnage (p0492).

233120 <Indication de lieu>Capteur 3: Tension d'alimentation incorrecte

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Erreur de la tension d'alimentation pour le capteur 3.
Remarque :
L'interversion des câbles de capteur 6FX2002-2EQ00-.... et 6FX2002-2CH00-.... peut entraîner la destruction du capteur du fait de la permutation des broches de la tension d'alimentation.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: sous-tension sur le câble de lecture.
Bit 1: Surintensité dans l'alimentation du capteur.

Remède: Pour la valeur de défaut bit 0 = 1 :
- Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
- Contrôler les connecteurs du câble de capteur.
- SMC30: Vérifier le paramétrage (p0404.22).
Pour la valeur de défaut bit 1 = 1 :
- Le câble de capteur connecté est-il adéquat ?
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

233121 <Indication de lieu>Capteur 3: Position approchée incorrecte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Un défaut a été détecté sur le module d'acquisition de mesure. En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.

Remède: Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

233122 <Indication de lieu>Capteur 3: Tension d'alimentation interne incorrecte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: AUCUNE (CAPTEUR, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La tension de référence interne de l'ASIC pour le capteur 3 est incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : Tension de référence incorrecte.
2 : Sous-tension interne.
3 : Surtension interne.

Remède: Remplacer le moteur avec DRIVE-CLiQ ou le Sensor Module correspondant.

233123 <Indication de lieu>Capteur 3: Niveau de signal A/B unipolaire hors tolérance

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le niveau unipolaire (AP/AN ou BP/BN) du capteur 3 se situe en dehors de la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : soit AP ou AN hors tolérance.
Bit 16 = 1 : soit BP ou BN hors tolérance.
La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/- 500 mV.
Les seuils de déclenchement se situent à < 1700 mV et > 3300 mV.
Remarque :
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.31 = 1).

Remède:
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Vérifier la présence d'un court-circuit d'un câble de signaux avec masse ou tension de service.
- Remplacer le câble du capteur.

233125 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur d'amplitude Voie A/B en dépassement

Valeur de message: voie A : %1, voie B : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'amplitude de la voie A ou B du capteur 3 dépasse la bande de tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie B (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie A (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est > 750 mV. Une saturation du convertisseur analogique/numérique génère également cette erreur.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2.0 Veff). Le seuil de déclenchement est > 3582 mV.
Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 6666 hex = 26214 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

233126 <Indication de lieu>Capteur 3: Amplitude AB trop élevée

Valeur de message: amplitude: %1, angle: %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'amplitude (racine carrée de A^2 + B^2 ou |A| + |B|) du capteur 3 dépasse la tolérance autorisée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = angle
xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de A^2 + B^2 (16 bits sans signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est > 1120 mV (|A| + |B|) ou racine de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc.
L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

Remède: - Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

233129 <Indication de lieu>Capteur 3: Différence de position entre capteur à effet Hall/voie C/D et voie A/B trop élevée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à +/-15 ° (angle mécanique) ou +/-60 ° (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à +/-60° (angle électrique).
Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360 °.
Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360 °.
La surveillance est activée par exemple lorsque les capteurs à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectés avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'ils produisent des valeurs imprécises.
Après la synchronisation précise sur un repère de référence, ou 2 repères de référence pour un capteur à tops 0 à intervalles codés, ce défaut n'est plus affiché mais l'alarme A33429.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Pour voie C/D :
Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1 °).
Pour les signaux Hall :
Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).

Remède: - Voie C ou D non connectée.
- Corriger le sens de rotation du capteur effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D.
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier le référencement du capteur à effet Hall.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233130 <Indication de lieu>Capteur 3: Top 0 et position de synchronisation approchée incorrects

Valeur de message: écart angulaire électrique : %1, angle mécanique : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Après l'initialisation de la position des pôles via la voie C/D, des signaux de Hall ou l'identification de la position des pôles, le top zéro a été détecté en dehors de la plage autorisée. Dans le cas des capteurs avec tops 0 à intervalles codés, le contrôle est effectué après passage de 2 tops zéro. La synchronisation fine ne sera pas effectuée.
Lors de l'initialisation par voie C/D (p0404), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire mécanique de +/-18°.
Lors de l'initialisation par capteurs à effet Hall (p0404) ou par identification de position de pôles (p1982), un contrôle est effectué afin de savoir si le top zéro se produit dans une plage angulaire électrique de +/-60°.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex
yyyy : Position de top zéro mécanique détectée (utilisable uniquement pour voie C/D).
xxxx : Ecart du top zéro par rapport à la position attendue sous forme d'angle électrique.
Normalisation : 32768 déc. = 180°

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Contrôler la connexion sur le capteur à effet Hall en tant que remplacement de voie C/D.
- Contrôler la connexion de la voie C ou D.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

233131 <Indication de lieu>Capteur 3: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Codeur absolu :
Lors de la lecture cyclique de la position absolue, une trop grande différence par rapport à la position incrémentale a été détectée. La position absolue lue est rejetée.
Valeur limite de l'écart:
- Codeur EnDat: fourni par le capteur et comportant au moins 2 quadrants (par ex. EQI 1325 > 2 quadrants, EQN 1325 > 50 quadrants).
- Autres capteurs: 15 traits = 60 quadrants.
Codeur incrémental :
Lors du passage du top 0, une divergence de la position incrémentale a été constatée.
Pour les tops zéro équidistants :
- Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro.
Pour les tops zéro à intervalles codés :
- La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier l'encrassement du disque capteur ou la présence de champs magnétiques intenses dans l'environnement.
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
- Lors d'une signalisation de dépassement d'un seuil de vitesse éventuellement réduire le temps de filtre (p0438).

233135 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur à la détermination de la position

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le capteur DRIVE-CLiQ fournit des informations d'état via bits dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety)
Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety)
Bit 2 : éclairage (réservé)
Bit 3 : amplitude de signal (réservé)
Bit 4 : valeur de position (réservé)
Bit 5 : surtension (réservé)
Bit 6 : sous-tension (réservé)
Bit 7 : surintensité (réservé)
Bit 8 : batterie (réservé)
Bit 16 : éclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17 : amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18 : monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19 : surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20 : sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21 : surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22 : dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23 : monotour position 2 (Safety Signalisation d'état)
Bit 24 : monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25 : monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26 : multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27 : multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28 : multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29 : multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30 : multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31 : multitour batterie (réservé)

Remède: Remplacer le capteur DRIVE-CLiQ

233136 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur à la détermination de l'information multitour

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le capteur DRIVE-CLiQ fournit des informations d'état via bits dans un mot d'état / de défaut interne. Plusieurs de ces bits entraînent le déclenchement de ce défaut. Autres bits sont des signalisations d'état. Le mot d'état / de défaut est indiqué dans la valeur de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 : F1 (signalisation d'état Safety)
Bit 1 : F2 (signalisation d'état Safety)
Bit 2 : éclairage (réservé)
Bit 3 : amplitude de signal (réservé)
Bit 4 : valeur de position (réservé)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Bit 5 : surtension (réservé)
Bit 6 : sous-tension (réservé)
Bit 7 : surintensité (réservé)
Bit 8 : batterie (réservé)
Bit 16 : éclairage (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17 : amplitude de signal (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18 : monotour position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19 : surtension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20 : sous-tension (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21 : surintensité (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22 : dépassement de température (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23 : monotour position 2 (Safety Signalisation d'état)
Bit 24 : monotour système (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25 : monotour Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26 : multitour position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27 : multitour position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28 : multitour système (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 29 : multitour Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30 : multitour Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31 : multitour batterie (réservé)

Remède: Remplacer le capteur DRIVE-CLiQ

233137 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur interne à la détermination de la position

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
exclusivement à l'usage interne de SIEMENS

Remède: Remplacer le capteur.

233138 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur interne à la détermination de l'information multitour

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
exclusivement à l'usage interne de SIEMENS

Remède: Remplacer le capteur.

233150 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur d'initialisation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Une fonctionnalité du capteur sélectionnée dans p0404 est défaillante.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
La valeur de défaut est un champ de bits. Chaque bit défini présente une fonctionnalité en défaut.
L'assignation des bits correspond à celle de p0404 (ex.: bit 5 mis à 1: défaut voie C/D).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Contrôler le réglage correct de p0404.
- Vérifier le type de capteur utilisé (incrémental/absolu) et le câble de capteur sur le SMCxx.
- Tenir compte éventuellement des autres signalisations qui décrivent le défaut en détail.

233151 <Indication de lieu>Capteur 3: Vitesse du capteur trop élevée pour l'initialisation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: La vitesse du capteur est trop élevée lors de l'initialisation du Sensor Module.

Remède: Réduire la vitesse du capteur en conséquence lors de l'initialisation.
Le cas échéant, désactiver la surveillance (p0437.29).
Voir aussi: p0437 (Sensor Module Configuration étendue)

233400 <Indication de lieu>Capteur 3: Seuil d'alarme Intervalle entre tops zéro incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'intervalle mesuré entre tops 0 ne correspond pas à l'intervalle paramétré.
Pour les capteurs avec tops 0 à intervalles codés, l'espacement des tops zéro est déterminé à partir des tops zéro détectés par paires. Il en découle qu'un top zéro manquant, du fait de la formation de paires, ne conduit pas à un défaut et n'a pas d'incidence sans le système.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Dernier intervalle entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 impulsion de capteur).
Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

233401 <Indication de lieu>Capteur 3: Seuil d'alarme Défaillance top zéro

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La valeur de 1,5 fois l'espacement paramétré des tops zéro a été dépassé.
L'espacement des tops zéro pour la surveillance des tops zéro est réglé dans p0425 (capteurs rotatifs) et p0424 (capteurs linéaires).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Nombre d'incréments après le POWER ON ou depuis le dernier top zéro saisi (4 incréments = 1 impulsion de capteur).

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Vérifier le type du capteur (capteur avec tops zéro équidistants).
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0425).
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233405 <Indication de lieu>Capteur 3: Température non autorisée dans l'évaluation du capteur

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: CAPTEUR (ARRET1, ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'évaluation du capteur sur un moteur avec DRIVE-CLiQ a détecté une température non autorisée.
Le seuil d'erreur est de 125 °C.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Température de la carte mesurée par incréments de 0,1 °C.

Remède: Baisser la température ambiante à la connexion DRIVE-CLiQ du moteur.

233410 <Indication de lieu>Capteur 3: Communication série

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La transmission du protocole de communication série entre le capteur et le module interface est défaillante.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit d'alarme du protocole de position.
Bit 1: Niveau repos incorrect sur la ligne de données.
Bit 2: Le capteur ne répond pas (pas de bit départ en l'espace de 50 ms).
Bit 3: CRC incorrect: Le total de contrôle dans le protocole du capteur ne correspond pas aux données.
Bit 4: Acquittement du capteur incorrect: le capteur a mal interprété la demande ou ne peut pas l'exécuter.
Bit 5: Erreur interne dans le driver série: une instruction de mode non autorisée a été demandée.
Bit 6: Timeout à la lecture cyclique.
Bit 8: Protocole trop long (ex. > 64 bits).
Bit 9: Débordement du tampon de réception.
Bit 10: Erreur de trame à la double lecture.
Bit 11: Erreur de parité.
Bit 12: Niveau sur ligne de données incorrect durant période de monostable

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur.

233411 <Indication de lieu>Capteur 3: Le codeur EnDat signale des alarmes

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le mot de défaut du codeur EnDat contenait des bits d'alarme mis à 1.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0: Dépassement de fréquence (vitesse trop élevée).
Bit 1: Dépassement de température.
Bit 2: Réserve de régulation d'éclairage dépassée.
Bit 3: Batterie déchargée.
Bit 4: Point de référence passé.

Remède: Remplacer le capteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233412 <Indication de lieu>Capteur 3: Bit d'erreur à 1 dans le protocole série

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le capteur transmet un bit d'erreur à 1 par le biais du protocole série.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0: Bit de défaut du protocole de position.
Bit 1: Bit d'alarme du protocole de position.

Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur.

233414 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur d'amplitude Voie C ou D (C^2 + D^2)

Valeur de message: voie C : %1, voie D : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'amplitude (C^2 + D^2) de la voie C ou D du capteur ou des signaux de Hall ne se situe pas dans la bande de tolérance.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = niveau de signal de la voie D (16 bits avec signe)
xxxx = niveau de signal de la voie C (16 bits avec signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 230 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur) et > 750 mV.
Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 5333 hex = 21299 déc.
Remarque :
Si l'amplitude ne se situe pas dans la bande de tolérance, elle ne peut pas être utilisée pour l'initialisation de la position de départ.

Remède: - Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
- Contrôler le boîtier du capteur à effet Hall.

233415 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur d'amplitude Voie A/B alarme (A^2 + B^2)

Valeur de message: amplitude: %1, angle: %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'amplitude (racine carrée de A^2 + B^2) du capteur 3 dépasse la tolérance autorisée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex :
yyyy = angle
xxxx = amplitude, c.-à-d. racine carrée de A^2 + B^2 (16 bits sans signe)
La valeur nominale des niveaux de signal du capteur doit se situer dans la plage comprise entre 375 mV et 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Le seuil de déclenchement est < 300 mV (prendre en compte la réponse en fréquence du capteur).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Un niveau de signal de 500 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 299A hex = 10650 déc.
L'angle 0 à FFFF hex correspond à 0 à 360 degrés du positionnement de précision. Le degré zéro se situe au passage zéro négatif de la voie B.
Remarque concernant les Sensor Modules pour les résolveurs (par ex. SMC10) :
La valeur nominale des niveaux de signal est de 2900 mV (2.0 Veff). Le seuil de déclenchement est < 1414 mV (1.0 Veff).
Un niveau de signal de 2900 mV de valeur de crête correspond à la valeur numérique 3333 hex = 13107 déc.
Remarque :
Les valeurs analogiques de l'erreur d'amplitude ne sont pas synchrones avec le déclenchement du défaut matériel du Sensor Module.

Remède:
- Contrôler la plage des vitesses de rotation ; la réponse en fréquence (réponse en amplitude) du système de mesure est insuffisante pour la plage de vitesses.
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier le Sensor Module (ex. : les contacts).
- Remplacer le capteur en cas d'encrassement du disque du capteur ou de dégradation de l'éclairage.

233418 <Indication de lieu>Capteur 3: Différence de vitesse par cycle d'échantillonnage dépassée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Dans le cas d'un capteur HTL/TTL, la différence de vitesse entre deux cycles d'échantillonnage a dépassé la valeur dans p0492.
Le changement de la mesure de vitesse, éventuellement moyennée, est surveillé dans la période d'échantillonnage du régulateur de courant.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Voir aussi: p0492 (Capteur à signaux rectang. Diff. vitesse max/cycle échantillonn.)

Remède:
- Vérifier la continuité du câble d'alimentation du tachymètre.
- Contrôler la mise à la terre du blindage de tachymètre.
- Augmenter éventuellement le réglage de p0492.

233419 <Indication de lieu>Capteur 3: Voie A ou B hors tolérance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La correction d'amplitude, de phase ou d'offset pour la voie A ou B se trouve à la limite.
Correction d'erreur d'amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0,78 ... 1,27
Phase: <84 degrés ou >96 degrés
SMC20: Correction d'offset: +/-140 mV
SMC10: Correction d'offset: +/-650 mV
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
xxxx1: Minimum de correction d'offset voie B
xxxx2: Maximum de correction d'offset voie B
xxx1x: Minimum de correction d'offset voie A
xxx2x: Maximum de correction d'offset voie A
xx1xx: Minimum de correction d'amplitude voie B/A
xx2xx: Maximum de correction d'amplitude voie B/A
x1xxx: Minimum de la correction d'erreur de phase
x2xxx: Maximum de la correction d'erreur de phase
1xxxx: Minimum de la correction cubique
2xxxx: Maximum de la correction cubique

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Contrôler les tolérances de montage sur les capteurs non intégrés (ex.: capteur à roue dentée).
- Contrôler les connecteurs (y compris les résistances de contact).
- Vérifier les signaux du capteur.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.

233421 <Indication de lieu>Capteur 3: Position approchée incorrecte

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut a été détecté lors de l'acquisition de mesure. En raison de ce défaut, il est à supposer que l'acquisition de mesure fournit une valeur de position approchée incorrecte.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
3: La position absolue du protocole série et la voie A/B présentent un écart d'un demi trait de capteur. La position absolue doit avoir sa position zéro dans le quadrant dans lequel les deux voies sont négatives. En cas de défaut, la position peut être incorrecte d'un trait de capteur.

Remède: Valeur d'alarme = 3:
- Le cas échéant, contacter le constructeur s'il s'agit d'un capteur standard avec câble.
- Corriger l'affectation des voies par rapport à la valeur de position transmise en série. Pour cela, raccorder les deux voies au Sensor Module en les inversant (inverser A et A* ainsi que B et B*) ou, sur un capteur programmable, contrôler l'offset du point zéro de la position.

233429 <Indication de lieu>Capteur 3: Différence de position entre capteur à effet Hall/voie C/D et voie A/B trop élevée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'erreur au niveau de la voie C/D est supérieure à +/-15 ° (angle mécanique) ou +/-60 ° (angle électrique) ou l'erreur au niveau des signaux Hall est supérieure à +/-60° (angle électrique).
Une période de la voie C/D correspond à un angle mécanique de 360 °.
Une période des signaux Hall correspond à un angle électrique de 360 °.
La surveillance est activée par exemple lorsque les capteurs à effet Hall se substituant aux voies C/D ont été connectés avec un sens de rotation incorrect ou bien lorsqu'ils produisent des valeurs imprécises.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Pour voie C/D :
Ecart mesuré en tant qu'angle mécanique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1 °).
Pour les signaux Hall :
Ecart mesuré en tant qu'angle électrique (16 bits avec signe, 182 déc. correspond à 1°).

Remède: - Voie C ou D non connectée.
- Corriger le sens de rotation du capteur effet Hall servant éventuellement de remplacement pour la voie C/D.
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier le référencement du capteur à effet Hall.

233431 <Indication de lieu>Capteur 3: Ecart position absolue / incrémentale trop élevé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Lors du passage du top 0, une divergence de la position incrémentale a été constatée.
Pour les tops zéro équidistants :
- Le premier top zéro dépassé fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les intervalles des tops zéro suivants doivent être d'un multiple par rapport au premier top zéro.
Pour les tops zéro à intervalles codés :
- La première paire de tops zéro fournit le point de référence pour tous les contrôles suivants. Les paires de tops zéro suivantes doivent se trouver dans l'intervalle attendu par rapport à la première paire de tops zéro.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Ecart en quadrants (1 trait= 4 quadrants).

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Eliminer l'encrassement du disque du capteur ou des forts champs magnétiques.

233432 <Indication de lieu>Capteur 3 : Adaptation de la position de rotor Ecart

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Sur la voie A/B, des impulsions ont été perdues ou comptées en trop. La correction de ces impulsions est en cours.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) : Dernier écart entre tops zéro mesuré en incréments (4 incréments = 1 impulsion de capteur). Le signe indique le sens de déplacement pour la mesure de l'intervalle entre tops zéro.

Remède:
- Vérifier si les câbles de capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Contrôler les raccordements par connecteurs.
- Remplacer le capteur ou le câble du capteur.
- Vérifier la fréquence limite du capteur.
- Adapter les paramètres pour l'intervalle top zéro (p0424, p0425).

233443 <Indication de lieu>Capteur 3: Niveau de signal C/D unipolaire hors tolérance

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le niveau unipolaire (CP/CN ou DP/DN) du capteur 3 se situe en dehors de la tolérance autorisée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : CP ou CN hors tolérance.
Bit 16 = 1 : soit DP ou DN hors tolérance.
La valeur nominale des niveaux de signal unipolaires du capteur doit se situer dans la plage de 2500 mV +/- 500 mV.
Les seuils de déclenchement se situent à < 1700 mV et > 3300 mV.
Remarque :
Le traitement du niveau de signal est uniquement effectué lorsque les conditions suivantes sont remplies :
- Les propriétés du Sensor Module sont présentes (r0459.31 = 1).
- La surveillance est activée (p0437.31 = 1).

Remède:
- Vérifier si les câbles et les blindages du capteur sont posés conformément aux règles de CEM.
- Vérifier les connecteurs et les contacts.
- Les voies C/D sont-elles raccordées correctement (les câbles de signaux CP sont-ils inversés avec CN ou DP avec DN) ?
- Remplacer le câble du capteur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233500 <Indication de lieu>Capteur 3: Suivi de position Plage de déplacement dépassée

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Pour l'axe linéaire sans correction de modulo configuré, l'entraînement / le capteur a dépassé la plage de déplacement maximale possible. Cette valeur peut être lue dans p0412 et doit être interprétée comme nombre de tours du moteur.
Pour p0411.0 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à 64 fois (+/- 32 fois) la valeur de p0421.
Pour p0411.3 = 1, lorsqu'un axe linéaire est configuré, la plage de déplacement maximale est fixée à la valeur maximale de +/-p0412/2 (arrondie vers le bas sur un nombre de tours entier). La valeur maximale dépend du nombre de traits (p0408) et de la résolution fine (p0419).
Remède: Pour supprimer le défaut :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

233501 <Indication de lieu>Capteur 3: Suivi de position Position du capteur hors fenêtre de tolérance

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: L'entraînement / le capteur a été déplacé à l'état désactivé d'une distance supérieure à celle réglée dans la plage de tolérance. La relation entre mécanique et capteur n'existe peut être plus.
Valeur de défaut (r0949, décimal):
Ecart par rapport à la dernière position du capteur en incréments de la valeur absolue.
Le signe indique le sens de déplacement.
Remarque :
L'écart trouvé est également indiqué dans r0477.
Voir aussi: p0413 (Réducteur de mesure Suivi de position Fenêtre de tolérance), r0477 (Réducteur de mesure Différence de position)
Remède: Réinitialiser le suivi de position comme suit :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).
Ensuite le défaut doit être acquitté et, le cas échéant, un référencement du codeur absolu doit être effectué (p2507).
Voir aussi: p0010, p2507

233502 <Indication de lieu>Capteur 3: Capteur avec réducteur de mesure sans signaux valides

Valeur de message: -
Objet entraîn.: SERVO, VECTOR
Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Le capteur avec réducteur de mesure ne fournit plus aucun signal valide.
Remède: Tous les capteurs avec réducteur de mesure en service doivent fournir des mesures valides.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233503 <Indication de lieu>Capteur 3 : suivi de position impossible à réinitialiser

Valeur de message: -

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Impossible de réinitialiser le suivi de position pour le réducteur de mesure.

Remède: Pour supprimer le défaut :
- Activer la mise en service du capteur (p0010 = 4).
- Réinitialiser la position du suivi de position (p0411.2 = 1).
- Désactiver la mise en service du capteur (p0010 = 0).

Acquitter ensuite le défaut et référencer le codeur absolu.

233700 <Indication de lieu>Capteur 3: Test d'efficacité ne fournit pas la valeur attendue

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit x = 1 : échec du test d'efficacité x.

Remède:

233800 <Indication de lieu>Capteur 3: Signalisation groupée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: NEANT

Cause: Le capteur moteur a détecté au moins une erreur.

Remède: Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

233801 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: - Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Remplacer le composant concerné.

Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233802 <Indication de lieu>Capteur 3: Dépassement de tranche de temps

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Dépassement de tranche de temps capteur 3.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
9: Dépassement de tranche de temps rapide (temps de cycle du régulateur de courant).
10: Dépassement de tranche de temps moyenne.
12: Dépassement de tranche de temps lente.
999: Timeout lors de l'attente de SYNO, ex.: retour inattendu en fonctionnement acyclique.

Remède: Réduire la fréquence du régulateur de courant.

233804 <Indication de lieu>Capteur 3: Total de contrôle incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du Sensor Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex
yyyy : Zone de mémoire concernée.
xxxx : Différence entre le total de contrôle à la mise sous tension et le total de contrôle actuel.

Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Sensor Module.

233805 <Indication de lieu>Capteur 3: Total de contrôle EPROM incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les données de paramétrage internes sont corrompues
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
01: Erreur d'accès à l'EEPROM.
02: Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop grand.

Remède: Remplacer la carte.

233806 <Indication de lieu>Capteur 3: Echec de l'initialisation

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: L'initialisation du capteur a échoué.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
1, 2, 3: Initialisation du capteur pendant que le moteur tourne.

Remède: Acquitter le défaut.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233811 <Indication de lieu>Capteur 3: Numéro de série de capteur modifié

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le numéro de série du capteur a changé. Le changement n'est vérifié que pour les capteurs comportant un numéro de série (par ex. codeurs EnDat).
Cause :
Le capteur a été remplacé.
Remarque :
En cas de régulation de position, le numéro de série est repris lors de l'activation du référencement (p2507 = 2).
Pour un codeur référencé (p2507 = 3), le changement du numéro de série est vérifié et, le cas échéant, le référencement est annulé (p2507 = 1).

Remède: Effectuer l'ajustement mécanique du capteur. Valider le nouveau numéro de série avec p0440 = 1.

233812 <Indication de lieu>Capteur 3: Cycle demandé ou le timing RX / TX n'est pas supporté.

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un cycle demandé par la Control Unit ou le timing RX / TX n'est pas supporté.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0: Le cycle d'application n'est pas supporté.
1: Le cycle DQ n'est pas supporté.
2: Intervalle entre les instants RX et TX trop petit.
3: Instant TX en avance.

Remède:

233813 <Indication de lieu>Capteur 3: Matériel Défaillance de l'unité logique

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: BLOCAGE DES IMPULSIONS

Cause: Le mot de défaut du capteur DRIVE-CLiQ contient des bits d'erreur mis à 1.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0: ALU watchdog s'est déclenché.
Bit 1: ALU a détecté une erreur de signe de vie.

Remède: Remplacer le capteur.

233820 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Télégramme incorrect

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 01 hex :
erreur CRC.
xx = 02 hex :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 03 hex :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 04 hex :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 05 hex :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 06 hex :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 07 hex :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.
xx = 08 hex :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.
xx = 09 hex :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

233835 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 21 hex :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233836 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

233837 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

Remède:
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

233845 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au capteur concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233850 <Indication de lieu>Capteur 3: Evaluation du capteur Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: POWER ON

Cause: Erreur logicielle interne dans le Sensor Module du capteur 3.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La tranche de temps d'arrière-plan est bloquée.
2: Le total de contrôle de la mémoire code est incorrect.
10000: La mémoire OEM du codeur EnDat contient des données incompréhensibles.
11000 - 11499: Les données de description de EEPROM sont incorrects.
11500 - 11899: Les paramètres de calibrage de EEPROM sont incorrects.
11900 - 11999: Les paramètres de configuration de EEPROM sont incorrects.
16000: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation d'application.
16001: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation ALU.
16002: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation HISI / SISI.
16003: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur d'initialisation Safety.
16004: Capteur DRIVE-CLiQ Erreur système interne.

Remède: - Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

233851 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 3) à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex = 10 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

233860 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): erreur télégramme

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 3) à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 11 hex = 17 déc :
Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance.
xx = 01 hex = 01 déc :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xx = 12 hex = 18 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 02 hex = 02 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 13 hex = 19 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 03 hex = 03 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 14 hex = 20 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 04 hex = 04 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 15 hex = 21 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 05 hex = 05 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 16 hex = 22 déc :
L'adresse da la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 06 hex = 06 déc :
L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 19 hex = 25 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance.
xx = 09 hex = 09 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex = 16 déc :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

233885 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 3) à la Control Unit est perturbée.
Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 1A hex = 26 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance.
xx = 21 hex = 33 déc :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex = 34 déc :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xx = 40 hex = 64 déc :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.
xx = 62 hex = 98 déc :
Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique.

Remède: - Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné.
- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

233886 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 3) à la Control Unit est perturbée.
Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

233887 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut a été détecté sur le composant DRIVE-CLiQ concerné (Sensor Module pour capteur 3). Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 60 hex :
La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
xx = 61 hex :
La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233895 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Sensor Module concerné (capteur 3) à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

233896 <Indication de lieu>Capteur 3 DRIVE-CLiQ (CU): Caractéristiques de composant incohérentes

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, S_INF, SERVO, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, VECTOR

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (Sensor Module pour capteur 3) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède: - Si l'on remplace des câbles, utiliser impérativement des câbles de même longueur.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un composant identique ayant la même version de firmware.
- Exécuter un POWER ON.

233899 <Indication de lieu>Capteur 3: Défaut inconnu

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un défaut s'est produit sur le Sensor Module pour le capteur 3 et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède: - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

233902 <Indication de lieu>Capteur 3: une erreur bus SPI s'est produite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus SPI interne.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

233903 <Indication de lieu>Capteur 3: une erreur bus I2C s'est produite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Erreur lors de l'utilisation du bus I2C interne.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède: - Remplacer le Sensor Module.
- Mettre à niveau le firmware dans le Sensor Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

233905 <Indication de lieu>Capteur 3: Paramétrage incorrect

Valeur de message: paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un paramètre du capteur 3 a été détecté comme étant incorrect.
Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté.
Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit :
- Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949).
- Déterminer l'indice de paramètre (p0187).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
yyyyxxxx déc : yyyy = informations complémentaires, xxxx = paramètre
Information complémentaire = 0 :
aucune autre information existante.
Information complémentaire = 1 :
niveau HTL (p0405.1 = 0) combiné avec surveillance de voie A/B<>-A/B (p0405.2 = 1) non pris en charge par ce composant.
Information complémentaire = 2 :
un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Démarrer une nouvelle identification de codeur.
Information complémentaire = 3 :
un numéro de code est indiqué dans p0400 pour un codeur identifié, mais aucune identification n'a été réalisée. Sélectionner dans p0400 un codeur de la liste avec un numéro de code < 10000.
Information complémentaire = 4 :
codeur SSI (p0404.9 = 1) sans voie A/B non pris en charge par ce composant.
Information complémentaire = 5 :
pour le capteur SQW, la valeur dans p4686 est supérieure à la valeur dans p0425.
Information complémentaire = 6 :
capteur DRIVE-CLiQ non utilisable avec cette version du firmware.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré.
- Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187.
- Numéro de paramètre 314: vérifier le nombre de paires de pôles et la transmission du réducteur de mesure. Le quotient "Nombre de paires de pôles" / "Rapport du réducteur de mesure" doit être inférieur ou égal à 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

233915 <Indication de lieu>Capteur 3: Erreur de configuration

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La configuration du capteur 3 est incorrecte.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: modification de paramétrage entre défaut/alarme non autorisée.

Remède: N'effectuer aucune modification de paramétrage entre défaut/alarme.

233916 <Indication de lieu>Capteur 3: Paramétrage incorrect

Valeur de message: paramètre : %1, information complémentaire : %2

Objet entraîn.: SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un paramètre du capteur 3 a été détecté comme étant incorrect.
Le type de capteur paramétré ne correspond peut-être pas à celui connecté.
Le paramètre concerné peut être déterminé comme suit :
- Déterminer le numéro de paramètre à l'aide de la valeur de défaut (r0949).
- Déterminer l'indice de paramètre (p0187).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de param
Le défaut est signalisée uniquement pour les capteurs avec r404[0].10 = 1. Le défaut correspond à A33905 pour les capteurs avec r404[0].10 = 0.

Remède: - Vérifier si le type de capteur connecté est conforme au type paramétré.
- Corriger le paramètre indiqué par la valeur de défaut (r0949) et p0187.

233920 <Indication de lieu>Capteur 3: Défaut sonde thermométrique

Valeur de message: cause du défaut : %1, numéro de canal : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Mot de poids faible Octet de poids faible: Cause :
1 : Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms).
2 : Résistance mesurée trop petite (PTC : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms).
Autres valeurs :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.
Mot de poids faible Octet de poids fort: Numéro de canal.

Remède: - Vérifier que le type et la connexion du câble de capteur sont appropriés.
- Vérifier la sélection de la sonde thermométrique dans p0600 à p0603.
- Remplacer le Sensor Module (défaillance matérielle ou données de calibrage incorrectes).

233999 <Indication de lieu>Capteur 3: Alarme inconnue

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une alarme s'est produite sur le Sensor Module pour le capteur 3 et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'alarme.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.

Remède: - Remplacer le firmware du Sensor Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

234207 <Indication de lieu>VSM: Température Seuil de défaut dépassée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE
VECTOR: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La température (r3666) mesurée avec le Voltage Sensing Module (VSM) a dépassé le seuil (p3668).
Ce défaut ne peut être déclenché que si l'évaluation de la température a été activée (p3665 = 2 pour un capteur KTY ou p3665 = 1 pour un capteur CTP).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Les chiffres des centaines et dizaines de milliers forment le numéro de composant du Voltage Sensing Module sur lequel est apparue l'erreur.

Remède: - Contrôler le ventilateur.
- Diminuer la puissance.

234211 <Indication de lieu>VSM: Température Seuil d'alarme dépassée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La température (r3666) mesurée avec le Voltage Sensing Module (VSM) a dépassé le seuil (p3667).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Les chiffres des centaines et dizaines de milliers forment le numéro de composant du Voltage Sensing Module sur lequel est apparue l'erreur.

Remède: - Contrôler le ventilateur.
- Diminuer la puissance.

234800 <Indication de lieu>VSM: Signalis group

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: NEANT

Cause: Le Voltage Sensing Module (VSM) a détecté au moins une erreur.

Remède: Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

234801 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S, HUB, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module (VSM) concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: - Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.
- Remplacer le Terminal Module.

234801 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module (VSM) concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: - Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.
- Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM) .

234802 <Indication de lieu>VSM: Débord tranche tps

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Dépassement de tranche de temps sur le Voltage Sensing Module.

Remède: Remplacer le Voltage Sensing Module.

234803 <Indication de lieu>VSM: Test mém.

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur s'est produite lors du test de la mémoire du Voltage Sensing Module.

Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le Voltage Sensing Module est respectée.
- Remplacer le Voltage Sensing Module.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

234804 <Indication de lieu>VSM: CRC

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du Voltage Sensing Module (VSM).
Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Voltage Sensing Module.

234805 <Indication de lieu>VSM: Total de contrôle EPROM incorrect

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Les données de paramétrage internes sont corrompues
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
01: Erreur d'accès à l'EEPROM.
02: Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop grand.
Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM) .

234806 <Indication de lieu>VSM: Initialisation

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Une erreur s'est produite pendant l'initialisation du Voltage Sensing Module (VSM).
Remède: Remplacer le Voltage Sensing Module.

234807 <Indication de lieu>VSM: Commande séquentielle Timeout

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Erreur de timeout de la commande séquentielle sur le Voltage Sensing Module (VSM).
Remède: Remplacer le Voltage Sensing Module.

234820 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ: Télégramme perturbé

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 01 hex :
erreur CRC.
xx = 02 hex :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 03 hex :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 04 hex :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 05 hex :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 06 hex :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 07 hex :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.
xx = 08 hex :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.
xx = 09 hex :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

234835 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 21 hex :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

234836 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

234837 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ: Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

234845 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Voltage Sensing Module (VSM) concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

234850 <Indication de lieu>VSM: Défaillance logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: POWER ON

Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite dans le Voltage Sensing Module (VSM).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La tranche de temps d'arrière-plan est bloquée.
2: Le total de contrôle de la mémoire code est incorrect.

Remède: - Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM) .
- Mettre à niveau le firmware dans le Voltage Sensing Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

234851 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Voltage Sensing Module (VSM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex = 10 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

234860 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ (CU): erreur télégramme

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Voltage Sensing Module (VSM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 11 hex = 17 déc :
Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance.
xx = 01 hex = 01 déc :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).
xx = 12 hex = 18 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 02 hex = 02 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xx = 13 hex = 19 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 03 hex = 03 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 14 hex = 20 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 04 hex = 04 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 15 hex = 21 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 05 hex = 05 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 16 hex = 22 déc :
L'adresse da la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 06 hex = 06 déc :
L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 19 hex = 25 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance.
xx = 09 hex = 09 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex = 16 déc :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

234885 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Voltage Sensing Module (VSM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 1A hex = 26 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance.
xx = 21 hex = 33 déc :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex = 34 déc :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex = 64 déc :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.
xx = 62 hex = 98 déc :
Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique.

Remède: - Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné.
- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

234886 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Voltage Sensing Module (VSM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

234887 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut a été détecté sur le composant DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 60 hex :
La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
xx = 61 hex :
La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.

Remède:
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

234895 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Voltage Sensing Module (VSM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

234896 <Indication de lieu>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Caractéristiques de composant incohérentes

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède: - Si l'on remplace des câbles, utiliser impérativement des câbles de même longueur.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un composant identique ayant la même version de firmware.
- Exécuter un POWER ON.

234899 <Indication de lieu>VSM: Défaut inconnu

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un défaut s'est produit sur le Voltage Sensing Module et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède: - Remplacer le firmware du Voltage Sensing Module par un firmware plus ancien (r0158).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

234903 <Indication de lieu>VSM: Une erreur bus I2C s'est produite

Valeur de message: -

Objet entraîn.: CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S, HUB, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut est survenu lors d'un accès à travers le bus I2C interne au module TM.

Remède: Remplacer le Terminal Module.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

234903 <Indication de lieu>VSM: Une erreur bus I2C s'est produite

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Un défaut est survenu lors d'un accès à travers le bus I2C interne au module TM.
Remède: Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM).

234904 <Indication de lieu>VSM: EEPROM

Valeur de message: -
Objet entraîn.: CU_CX32, CU_I, CU_LINK, CU_S, HUB, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une erreur s'est produite lors de l'accès à la mémoire non volatile du Terminal Module.
Remède: Remplacer le Terminal Module.

234904 <Indication de lieu>VSM: EEPROM

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une erreur s'est produite lors de l'accès à la mémoire non volatile du Terminal Module.
Remède: Remplacer le Voltage Sensing Module (VSM).

234905 <Indication de lieu>VSM: Accès param.

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La Control Unit a tenté d'écrire une valeur de paramètre non autorisée sur le Voltage Sensing Module (VSM).
Remède: - Vérifier si la version de firmware du VSM (r0158) est compatible avec la version de firmware de la Control Unit (r0018).
- Remplacer éventuellement le Voltage Sensing Module.
Remarque :
Les versions de firmware compatibles se trouvent dans le fichier readme.txt sur la carte mémoire.

234920 <Indication de lieu>VSM: Défaut sonde thermométrique

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1 : Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms).
2 : Résistance mesurée trop petite (PTC : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms).
Remède: - Vérifier le raccordement de la sonde
- Remplacer la sonde.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

234999 <Indication de lieu>VSM: Alarme inconnue

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une alarme s'est produite sur le Voltage Sensing Module (VSM) qui n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'alarme.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.

Remède: - Remplacer le firmware du Voltage Sensing Module par un firmware plus ancien (r0148).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

235000 <Indication de lieu>TM54F : Période d'échantillonnage non valide

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: POWER ON

Cause: La période d'échantillonnage réglée n'est pas valide.
- N'est pas un multiple entier du cycle DP.
Valeur de défaut (r0949, virgule flottante):
Période d'échantillonnage valide proposée.

Remède: Adapter la période d'échantillonnage (par exemple, régler la période d'échantillonnage valide proposée).
Voir aussi: p10000 (SI Période d'échantillonnage)

235001 <Indication de lieu>TM54F: Valeur de paramètre non valide

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La valeur saisie n'est pas valide.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du paramètre avec valeur non valide.

Remède: Corriger la valeur du paramètre.

235002 <Indication de lieu>TM54F : Mode mise en service impossible

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le réglage du mode mise en service a été rejeté en raison de la non-suppression des impulsions pour au moins un des entraînements affectés au TM54F.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
numéro d'objet entraînement du premier entraînement trouvé sans suppression des impulsions.

Remède: Supprimer les impulsions pour l'entraînement indiqué dans la valeur de défaut.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

235003 <Indication de lieu>TM54F : Acquittement requis sur la Control Unit

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Une erreur sur le Terminal Module 54F (TM54F) a été acquitté par l'acquittement sûr (p10006).
Un acquittement supplémentaire sur la Control Unit est nécessaire.
Remède:

235011 <Indication de lieu>TM54F : Affectation non valide des numéros d'objet entraînement

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: Un numéro d'objet entraînement a été affecté en double. Chaque numéro d'objet entraînement peut être attribué une seule fois exactement.
Remède: Corriger l'affectation des numéros d'objet entraînement.
Voir aussi: p10010 (SI Objets entraînement Affectation)

235012 <Indication de lieu>TM54F : Test d'arrêt actif

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le test d'arrêt du Terminal Module TM54F est en cours d'exécution.
En cas d'erreur au cours du test d'arrêt, le défaut F35013 est émis.
Remède: L'alarme disparaît automatiquement après avoir quitté ou annulé (en cas de défaut) le test d'arrêt.

235013 <Indication de lieu>TM54F : Test d'arrêt Erreur

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)
Cause: Une erreur a été détectée lors de l'exécution du test d'arrêt sur le TM54F. Des bornes d'entrée de sécurité sont redirigées vers les surveillances de mouvement en tant que réaction de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
0xaaaabbcc hex
aaaa: indication des DO ou F-DI (en fonction de l'étape de test cc) pour lesquels l'état attendu n'a pas été atteint. Le numéro est codé sur bits (bit 0 = F-DI 0 ou F-DO 0 ; bit 3 = F-DI 3 ou F-DO 3).
bb: problème précis:
0x01 = erreur interne (état incorrect du partenaire).
0x02 = erreur lors de la comparaison des signaux.
0x03 = erreur interne (temps d'attente dans le nouvel état pas encore écoulé).
cc: Etape du test d'arrêt au cours de laquelle l'erreur est survenue.
Etapes cc du test d'arrêt de l'esclave (hexadécimal) :
0x00: action: L1+ désactivé, L2+ activé - erreur: maître non pas à l'état initial 0x00 et 0x0A.
0x0A: action: L1+ désactivé, L2+ activé - erreur: maître pas à l'état 0x15.
0x15: action: L1+ désactivé, L2+ désactivé - erreur: les F-DI 0...4 du maître ne concordent pas avec ceux de l'esclave (attendu: niveau 0) ou maître pas à l'état 0x20.
0x20: action: L1+ désactivé, L2+ désactivé - erreur: maître pas à l'état 0x2B.
0x2B: action: L1+ activé, L2+ activé - erreur: les F-DI 5...9 du maître ne concordent pas avec ceux de l'esclave (attendu: niveau 0) ou maître pas à l'état 0x36.
0x36: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: maître pas à l'état 0x41.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

0x41: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: maître pas à l'état 0x4C.
0x4C: action: tous les DO esclaves sur ON - erreur: état des DI 20...23 ne concorde pas avec état attendu (24 V) ou maître pas à l'état 0x57.
0x57: action: tous les DO esclaves sur ON - erreur: maître pas à l'état 0x62.
0x62: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: état des DI 20...23 ne concorde pas avec état attendu (0 V) ou maître pas à l'état 0x6D.
0x6D: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: maître pas à l'état 0x78.
0x78: action: tous les DO esclaves sur ON - erreur: état des DI 20...23 ne concorde pas avec état attendu (0 V) ou maître pas à l'état 0x83.
0x83: action: tous les DO esclaves sur ON - erreur: maître pas à l'état 0x8E.
0x8E: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: état des DI 20...23 ne concorde pas avec état attendu (0 V) ou maître pas à l'état 0x99.
0x99: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: maître pas à l'état 0xA4.
0xA4: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: état des DI 20...23 ne concorde pas avec état attendu (24 V) ou maître pas à l'état 0xAF.
0xAF: action: tous les DO esclaves sont à l'état initial - erreur: maître pas à l'état 0xBA.
0xBA: action: tous les DO esclaves sont à l'état initial - erreur: maître pas à l'état 0xC5.
0xC5: action: retour à l'état initial, le test d'arrêt côté esclave est terminé. Erreur: maître pas à l'état 0xD0.
Etapes cc du test d'arrêt du maître (hexadécimal) :
0x0A: aucune action - erreur: esclave pas à l'état initial 0x00.
0x15: aucune action - erreur: esclave pas à l'état initial 0x0A.
0x20: aucune action - erreur: les F-DI 0...4 de l'esclave ne concordent pas avec ceux du maître (attendu: niveau 0) ou esclave pas à l'état 0x15.
0x2B: aucune action - erreur: esclave pas à l'état initial 0x20.
0x36: aucune action - erreur: les F-DI 0...5 de l'esclave ne concordent pas avec ceux du maître (attendu: niveau 0) ou esclave pas à l'état 0x2B.
0x41: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: maître pas à l'état 0x36.
0x4C: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: maître pas à l'état 0x41.
0x57: action: tous les DO maîtres sont sur ON - erreur: état des DI 20...23 de l'esclave ne concorde pas avec état attendu (24 V) ou esclave pas à l'état 0x4C.
0x62: action: tous les DO maîtres sont sur ON - erreur: esclave pas à l'état initial 0x57.
0x6D: action: tous les DO maîtres sont sur ON - erreur: état des DI 20...23 de l'esclave ne concorde pas avec état attendu (0 V) ou esclave pas à l'état 0x62.
0x78: action: tous les DO esclaves sur ON - erreur: maître pas à l'état 0x6D.
0x83: action: tous les DO maîtres sont sur OFF - erreur: état des DI 20...23 de l'esclave ne concorde pas avec état attendu (0 V) ou esclave pas à l'état 0x78.
0x8E: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: maître pas à l'état 0x83.
0x99: action: tous les DO maîtres sont sur OFF - erreur: état des DI 20...23 de l'esclave ne concorde pas avec état attendu (0 V) ou esclave pas à l'état 0x8E.
0xA4: action: tous les DO esclaves sur OFF - erreur: maître pas à l'état 0x99.
0xAF: action: tous les DO maîtres sont sur OFF - erreur: état des DI 20...23 de l'esclave ne concorde pas avec état attendu (24 V) ou esclave pas à l'état 0xA4.
0xBA: action: tous les DO esclaves sont à l'état initial - erreur: maître pas à l'état 0xAF.
0xC5: action: tous les DO esclaves sont à l'état initial - erreur: maître pas à l'état 0xBA.
0xD0: Attente de la fin du test d'arrêt et retour à l'état initial.
Remarque : Un contrôle de l'état des entrées F-DI et DI se rapporte toujours à la manoeuvre de l'état précédent. Les actions dans un état donné ne sont effectuées qu'après le contrôle de l'état réel.

Remède: Contrôler le câblage des entrées et sorties TOR de sécurité (F-DI, F-DO) et redémarrer le test d'arrêt. Le défaut est supprimé une fois le test d'arrêt effectué avec succès.

235014 <Indication de lieu>TM54F: Test d'arrêt requis

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: - Aucun stop pour test n'a été exécuté après la mise sous tension de l'entraînement.
- Un nouveau stop pour test est requis après la mise en service.
- Le temps pour l'exécution de la dynamisation forcée (test d'arrêt) est écoulé (p10003).

Remède: Déclencher le test d'arrêt (BI: p10007).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

235015 <Indication de lieu>TM54F : Communication avec entraînement non établie

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La communication cyclique d'un ou de plusieurs entraînements avec le Terminal Module 54F (TM54F) n'est pas active.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1 : aucune communication avec l'entraînement 1.
...
Bit 5 = 1 : aucune communication avec l'entraînement 6.
Pour la valeur de défaut 0 :
Le nombre d'objets entraînement indiqué dans p10010 est différent du nombre d'entraînements ayant des fonctions de surveillance de mouvement intégrées débloquées.
Le numéro d'objet entraînement de l'entraînement n est réglé dans p10010[n-1].
Tant que ce défaut est présent, aucun entraînement, dont les fonctions intégrées de surveillance de mouvement fonctionnent avec TM54F, n'est débloqué.

Remède: Vérifier pour l'ensemble des objets entraînements spécifiés dans p10010 si les surveillances de mouvement intégrées sont débloquées par TM54F (p9601).

235016 <Indication de lieu>TM54F : Communication de données utiles avec entraînement non établie

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La communication cyclique de données utiles du Terminal Module 54F (TM54F) n'est pas encore active.
Cette signalisation est générée après le démarrage de TM54F Master et TM54F Slave ; elle est annulée automatiquement après l'etablissement de la communication.
Si l'un des entraînements ne communique pas avec le TM54F, aucun des entraînements paramétrés dans p10010 n'est débloqué.

Remède: Lors du remplacement d'un Motor Module, procéder comme suit :
- Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifier sur le TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmer le CRC hardware sur le TM54F (p9701 = EC hex).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
De manière générale :
- Vérifier pour l'ensemble des objets entraînements spécifiés dans p10010 si les surveillances de mouvement intégrées sont débloquées par TM54F (p9601).
- Vérifier la présence du défaut F35150 et, le cas échéant, éliminer la cause du défaut.
Voir aussi: r10055 (SI TM54F Etat de communication propre à chaque entraînement)

235040 <Indication de lieu>TM54F : Sous-tension 24 V

Valeur de message: cause du défaut : %1 bin

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une sous-tension de l'alimentation 24 V du Terminal Module 54F (TM54F) a été détectée.
Des bornes d'entrée de sécurité sont redirigées vers les surveillances de mouvement en tant que réaction de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en binaire) :
Bit 0 = 1: sous-tension de l'alimentation au niveau de la connexion X524.
Bit 1 = 1: sous-tension de l'alimentation au niveau de la connexion X514.

Remède: - Contrôler l'alimentation 24 V du TM54F.
- Effectuer un acquittement sûr (p10006).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

235043 <Indication de lieu>TM54F : Surtension 24 V

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une surtension de l'alimentation 24 V du Terminal Module 54F (TM54F) a été détectée.
Des bornes d'entrée de sécurité sont redirigées vers les surveillances de mouvement en tant que réaction de défaut.

Remède: - Contrôler l'alimentation 24 V du TM54F.
- Effectuer un acquittement sûr (p10006).

235051 <Indication de lieu>TM54F : Défaut dans un canal de surveillance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le Terminal Module 54F (TM54F) a détecté une erreur lors de la comparaison croisée des données entre les deux canaux de commande.
Des bornes d'entrée de sécurité sont redirigées vers les surveillances de mouvement en tant que réaction de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
aaaabbcc hex
aaaa : une valeur supérieure à zéro indique une erreur logicielle interne.
bb : donnée devant faire l'objet d'une comparaison croisée et qui a généré l'erreur.
bb = 00 hex : p10000
bb = 01 hex : p10001
bb = 02 hex : p10002
bb = 03 hex : p10006
bb = 04 hex : p10008
bb = 05 hex : p10010
bb = 06 hex : p10011
bb = 07 hex : p10020
bb = 08 hex : p10021
bb = 09 hex : p10022
bb = 0A hex : p10023
bb = 0B hex : p10024
bb = 0C hex : p10025
bb = 0D hex : p10026
bb = 0E hex : p10027
bb = 0F hex : p10028
bb = 10 hex : p10036
bb = 11 hex : p10037
bb = 12 hex : p10038
bb = 13 hex : p10039
bb = 14 hex : p10040
bb = 15 hex : p10041
bb = 16 hex : p10042
bb = 17 hex : p10043
bb = 18 hex : p10044
bb = 19 hex : p10045
bb = 1A hex : p10046
cc: indice de la donnée devant faire l'objet d'une comparaison croisée et qui a généré l'erreur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Effectuer les étapes suivantes sur le TM54F :
- Activer le mode mise en service Safety (p0010 = 95).
- Démarrer la fonction de copie pour paramètre SI (p9700 = 57 hex).
- Confirmer globalement la modification des données (p9701 = AC hex).
- Quitter le mode mise en service Safety (p0010 = 0).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Effectuer un acquittement sûr (p10006).

Pour une erreur logicielle interne (aaaa supérieur à zéro) :
- Mettre à niveau le logiciel du TM54F.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer TM54F.

235052 <Indication de lieu>TM54F : Erreur matérielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Une erreur logicielle / matérielle interne du TM54F a été détectée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède:
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Mettre à niveau le logiciel du TM54F.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer TM54F.

235053 <Indication de lieu>TM54F : Température Seuil de défaut dépassé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La température mesurée avec la sonde thermométrique du TM54F a dépassé le seuil défini pour déclencher ce défaut.
Des bornes d'entrée de sécurité sont redirigées vers les surveillances de mouvement en tant que réaction de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

Remède:
- Laisser refroidir le TM54F.
- Effectuer un acquittement sûr (p10006).

235054 <Indication de lieu>TM54F: Température supérieure au seuil d'alarme

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La température mesurée par la sonde thermométrique du TM54F a dépassé le seuil défini pour le déclenchement de cette alarme.

Remède:
- Laisser refroidir le TM54F.
- Effectuer un acquittement sûr (p10006).

235075 <Indication de lieu>TM54F : Communication interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une erreur de communication interne s'est produite dans le Terminal Module 54F (TM54F).
Cette alarme peut également se présenter si le TM54F est présent mais qu'aucune fonction de sécurité n'est encore paramétrée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic interne à Siemens.

Remède: Concernant les erreurs de communication interne :
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Mettre à niveau le logiciel du TM54F.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer TM54F.

Concernant TM54F présent mais aucune fonction de sécurité paramétrée :
- Aucune action nécessaire. L'alarme disparaît automatiquement après le paramétrage d'une fonction de sécurité.

235080 <Indication de lieu>TM54F : Erreur de total de contrôle des paramètres Safety

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le total de contrôle réel calculé et inscrit dans r10004 pour les paramètres relatifs à la sécurité ne coïncide pas avec le total de contrôle prescrit mémorisé dans p10005 lors de la dernière réception de la machine.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Total de contrôle incorrect des paramètres SI fonctionnels.
2: Total de contrôle incorrect des paramètres SI relatifs à l'affectation des composants.

Remède:
- Vérifier les paramètres relatifs à la sécurité et les corriger le cas échéant.
- Donner au total de contrôle prescrit la valeur du total de contrôle réel.
- Acquitter l'échange matériel.
- Exécuter un POWER ON.
- Exécuter l'essai de réception.

235081 <Indication de lieu>TM54F : signal à 1 statique sur F-DI pour l'acquittement sûr

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un signal logique "1" est présent pendant plus de 10 secondes au niveau de l'entrée F-DI paramétrée dans p10006. Au niveau de l'entrée F-DI, un signal logique "0" doit être présent de manière statique. Ceci empêche un acquittement sûr intempestif (ou l'émission du signal "Internal Event Acknowledge") en cas de rupture de fil ou de rebond de l'une des deux entrées TOR.

Remède: Régler l'entrée F-DI (voir p10006) sur un signal logique "0".

235150 <Indication de lieu>TM54F : Défaut de communication

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un défaut a été détecté dans la communication entre TM54F Master et Control Unit ou entre TM54F Slave et Motor Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Uniquement à des fins de diagnostic d'erreur interne à Siemens.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Lors du remplacement d'un Motor Module, procéder comme suit :
- Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifier sur le TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmer le CRC hardware sur le TM54F (p9701 = EC hex).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

De manière générale :
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Mettre à niveau le logiciel du TM54F.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.
- Remplacer TM54F.

235151 <Indication de lieu>TM54F: Discordance

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les bornes d'entrée ou de sortie sûres présentent un état différent pendant une durée plus longue que celle paramétrée dans p10002.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyyyxxxx hex
xxxx :
Les bornes d'entrée sûres F-DI présentent une discordance.
Bit 0 : Discordance sur F-DI 0
...
Bit 9 : Discordance sur F-DI 9
yyyy :
Les bornes de sortie sûres F-DO présentent une discordance.
Bit 0 : Discordance sur F-DO 0
...
Bit 3 : Discordance sur F-DO 3
Remarque :
Si plusieurs discordances consécutives sont détectées, le défaut est signalé uniquement pour la discordance apparue en premier.
Pour diagnostiquer toutes les discordances, les possibilités suivantes sont à votre disposition :
- Evaluer les états des entrées et des sorties des TM54F dans le logiciel de mise en service. Le logiciel affiche toutes les discordances.
- Comparer les paramètres p10051 et p10052 du TM54F Master et du TM54F Slave pour détecter des discordances.

Remède: Contrôler le câblage des F-DI et F-DO (problèmes de contact).
Remarque :
Une discordance des F-DO se produit, entre autres, si le remplacement d'un Motor Module n'a pas été acquitté (dans ce cas spécifique, le défaut F35150 sur le TM54F Slave est également signalé).
Lors du remplacement d'un Motor Module, procéder comme suit :
- Démarrer la fonction de copie pour Node-Identifier sur le TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmer le CRC hardware sur le TM54F (p9701 = EC hex).
- Enregistrer tous les paramètres (p0977 = 1).
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).

F-DI: Failsafe Digital Input (entrée TOR de sécurité)
F-DO: Failsafe Digital Output (sortie TOR de sécurité)
Les discordances des F-DI ne peuvent être acquittées complètement que par un acquittement sûr (voir p10006) réalisé après la suppression de la cause du défaut. Tant que l'acquittement sûr n'a pas été effectué, l'entrée F-DI correspondante demeure dans l'état sûr.

235200 <Indication de lieu>TM: Don. calibr

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une erreur a été détectée dans les données de calibrage du Terminal Module.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Les chiffres des centaines et dizaines de milliers forment l'identificateur ID du Terminal Module sur lequel est apparu le défaut.
Le chiffre des milliers indique si l'entrée analogique 0 (= 0) ou la sortie analogique 1 (= 1) est concernée.
Le chiffre des centaines identifie le type de défaut :
0: Aucune donnée de calibrage disponible.
1: Offset trop important (> 100 mV).
Le chiffre des dizaines et des unités identifie le numéro de l'entrée concernée.

Remède: Mettre hors et sous tension l'appareil.
Si le défaut apparaît de nouveau, remplacer la carte.

235207 <Indication de lieu>TM : Température Seuil de défaut / d'alarme dépassé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La température mesurée avec la sonde thermométrique du Terminal Module (TM) (r4105) a dépassé le seuil défini pour déclencher ce défaut (p4102[1]), ou la température a franchi le seuil d'alarme (p4102[0]) pendant une durée supérieure au temps mort défini dans le p4103.
Il est à noter que ce défaut ne peut être déclenché que si l'évaluation de la température a été activée (p4100 = 2 pour un capteur KTY ou p4100 = 1 pour un capteur CTP).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Les chiffres des centaines et dizaines de milliers forment le numéro de composant du Terminal Module sur lequel est apparue l'erreur.
Avertissement :
Il est à noter que le défaut F35207 ne peut entraîner la mise hors tension de l'entraînement que s'il existe au moins une connexion FCOM entre le variateur et TM31.

Remède: - Laisser refroidir la sonde thermométrique.
- Régler éventuellement la réaction sur défaut sur AUCUNE (p2100, p2101).

235211 <Indication de lieu>TM : Température Seuil d'alarme dépassé

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La température (r4105) mesurée avec l'acquisition de température du Terminal Module (TM) a dépassé le seuil de déclenchement de cette alarme (p4102[0]).
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Les chiffres des centaines et dizaines de milliers forment le numéro de composant du Terminal Module sur lequel est apparue l'erreur.

Remède: Laisser refroidir la sonde thermométrique.

235220 <Indication de lieu>TM : Fréquence limite pour la sortie de signaux atteinte

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Les signaux générés par le Terminal Module 41 (TM41) pour les voies A/B ont atteint la fréquence limite. Les signaux générés ne sont plus synchronisés avec la consigne spécifiée.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Mode de fonctionnement SIMOTION (p4400 = 0) :
- Spécifier une consigne de vitesse plus basse (p1155).
- Réduire le nombre de traits du codeur (p0408).
- Si le TM41 est configuré en tant qu'objet technologique dans SIMOTION, ce défaut est généré en cas de court-circuit des signaux A/B au niveau de X520.
Mode de fonctionnement SINAMICS (p4400 = 1) :
- La résolution fine du TM41 dans p0418 ne correspond pas à celle du capteur connecté au niveau de l'entrée connecteur p4420.
- La mesure de position du capteur r0479 connectée au niveau de l'entrée connecteur p4420 présente une mesure de vitesse trop élevée.

235221 <Indication de lieu>TM : Ecart consigne-mesure hors tolérance

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'écart entre la consigne et les signaux générés (voie A/B) dépasse la tolérance de +/-3%. L'écart entre la valeur de mesure interne et la valeur de mesure externe est trop important.

Remède: - Réduire le temps de cycle de base (p0110, p0111).
- Remplacer le module.

235222 <Indication de lieu>TM : Nombre de traits de codeur illicite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le nombre de traits de codeur introduit n'est pas compatible avec le nombre de traits admis par le matériel.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Le nombre de traits de codeur est trop élevé.
2: Le nombre de traits de codeur est trop faible.
4 : Le nombre de traits de codeur est inférieur au décalage du top zéro (p4426).

Remède: Introduire un nombre de traits de codeur dans la plage autorisée (p0408).

235223 <Indication de lieu>TM : Décalage du top zéro illicite

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le décalage du top zéro introduit n'est pas autorisé.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: Le décalage du top zéro est trop élevé.
Voir aussi: p4426 (Simulation de codeur incrémental Traits pour top zéro)

Remède: Introduire un décalage du top zéro dans la plage autorisée (p4426).

235224 <Indication de lieu>TM: Synchronisation du top zéro annulée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: TM41

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La synchronisation du top zéro avec le capteur à simuler a été annulée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0: Le capteur n'est pas à l'état prêt (ex.: capteur en stationnement)
1: Un codeur absolu a été connecté.
2: Le capteur r0479[0...2] connecté avec CI: p4420 communique déjà avec un autre TM41 (un et un seul TM41 peut être interconnecté avec un r0479[0...2] concret).
3: La connexion FCOM avec le Terminal Module 41 (TM41) a été supprimée (CI : p4420 = état 0).
4: Le capteur connecté avec CI: p4420 a effectué une commutation de jeu de param EDS (cette opération n'est pas supportée, régler p4420 = 0 et refaire la connexion).
5: Le nombre de tours maximal du capteur a été dépassé.
6: Capteur dans un état non valide.
7: Capteur dans un état non valide.
8: Capteur dans un état non valide (le capteur n'est pas paramétré ou la source de signal connectée n'est pas à l'état cyclique).

Remède: Aucun(e) nécessaire.
- Si le capteur passe à l'état prêt, la synchronisation annulée auparavant est exécutée une nouvelle fois.
- Si la synchronisation a été annulée pour raison de dépassement du temps maximal alloué, il n'y a pas de nouvelle synchronisation.
- Pour un codeur absolu, il n'y a aucune synchronisation, le top zéro est toujours émis sur le tour zéro du TM41.

235225 <Indication de lieu>TM: Synchronisation top zéro arrêtée - Capteur pas à l'état prêt

Valeur de message: -

Objet entraîn.: TM41

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La synchronisation du top zéro avec le capteur à simuler a été suspendue.
Le capteur n'est pas à l'état "prêt".

Remède: Mettre le capteur à l'état "prêt".

235226 <Indication de lieu>TM: Voies A/B désactivées

Valeur de message: -

Objet entraîn.: TM41

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La sortie des voies A/B du Terminal Module 41 (TM41) est figée.
La simulation de codeur du matériel TM41 est débloquée (c'est indispensable pour éviter tout état TRI des voies A / B). Le matériel reçoit une consigne de valeur zéro, de sorte qu'aucun mouvement ne se produit au niveau des voies A/B.
Causes de l'alarme :
- La connexion CI: p4420 n'a pas été faite (dans ce cas, la simulation du capteur est également désactivée au niveau du harware)
- Le capteur n'est pas à l'état "prêt" (capteur en stationnement ou jeu de paramètres capteur non paramétré).
- Un autre défaut est présent sur le TM41.

Remède: - Etablir la connexion de CI: p4420.
- Mettre le capteur à l'état "prêt".
- Supprimer les défauts sur TM41.

235227 <Indication de lieu>Commutation d'EDS non prise en charge

Valeur de message: -

Objet entraîn.: TM41

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le capteur connecté a effectué une commutation de jeu de param. EDS.
Ce cas d'application n'est pas supporté par le Terminal Module 41 (TM41).

Remède: Régler CI: p4420 = 0 et recâbler.

235228 <Indication de lieu>TM: Période d'échantillonnage p4099[3] non valide

Valeur de message: -

Objet entraîn.: TM41

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La valeur de temps de cycle spécifiée dans p4099[3] pour simulation d'un codeur incrémental ne correspond pas à une valeur valide. Le système a déjà modifié p4099[3] à la valeur valide. Les paramètres du TM41 concerné doivent être mémorisés sur la carte mémoire, puis un POWER ON doit être effectué.
La vérification de la période d'échantillonnage peut être effectuée lors du prochain démarrage et, le cas échéant, en tenant compte d'autres TM41 qui se trouvent sur la même ligne DRIVE-CLiQ.
Les règles suivantes pour le réglage de p4099[3] doivent être respectées :
- En présence de plusieurs TM41 sur une ligne DRIVE-CLiQ, la même période d'échantillonnage doit être réglée dans P4099[3] pour tous les composants.
- La période d'échantillonnage d'un TM41 en mode SINAMICS (p4400) doit correspondre à celle du capteur simulé. La période d'échantillonnage du capteur correspond en règle générale à celle de la valeur de paramètre p0115[0] de l'objet entraînement avec lequel le TM41 a été connecté via l'entrée connecteur p4420.
- Il n'est pas possible d'exploiter deux TM41 sur une même ligne, si ceux-ci simulent des capteurs avec des temps de cycle différents.

Remède: Aucun(e) nécessaire.

235229 <Indication de lieu>TM Tranche de temps désactivée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: TM41

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La valeur souhaitée d'un temps de cycle dans p4099[0...2] n'est pas valide.
La tranche de temps correspondante n'a pas été activée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
0 : Entrées/sorties TOR (p4099[0]).
1 : Entrées analogiques (p4099[1]).
3 : Simulation de capteur (p4099[3]).
4 : Simulation de capteur Consigne de vitesse (p4099[3]).
5 : Simulation de capteur Consigne de vitesse (p4099[3]).
6 : Commande séquentielle interne du TM41 (erreur interne).

Remède: La période d'échantillonnage dans p4099[0] ne doit pas être nulle. Modifier la période d'échantillonnage correspondant au code d'erreur.

235230 <Indication de lieu>Problème matériel avec le module TM

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM15DI_DO, TM31, TM41, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: AUCUNE
VECTOR: AUCUNE

Acquittement: POWER ON

Cause: Le Terminal Module utilisé a signalé une erreur interne. Les signaux de ce module ne doivent pas être exploités et peuvent être incorrects.

Remède: Dans la mesure où aucune autre alarme indiquant une erreur de communication n'est présente dans le système, le module doit être remplacé.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

235231 <Indication de lieu>TM: Pilotage par API absent

Valeur de message: -

Objet entraîn.: TM41

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Le signal de "pilotage par l'API" manque pendant le fonctionnement.
- La connexion de l'entrée binecteur pour le "pilotage par l'API" est incorrecte (p0854).
- La commande supérieure a supprimé le signal de "pilotage par l'API".
- Le transfert de données via le bus de terrain (maître/entraînement) a été interrompu.

Remarque :
Cette alarme n'est significative qu'en mode "SIMOTION" (p4400 = 0).
Dans le mode "SINAMICS", les consignes sur p4420 sont évaluées indépendamment de l'entrée binecteur p0854.

Remède:
- Vérifier la connexion de l'entrée binecteur pour le "pilotage par l'API" (p0854).
- Vérifier le signal de "pilotage par l'API" et le mettre en marche éventuellement.
- Vérifier le transfert de données via le bus de terrain (maître/entraînement).
- Vérifier le paramétrage de p2037.

235232 <Indication de lieu>TM41 : Le top zéro n'est plus synchronisé et POWER ON requis

Valeur de message: -

Objet entraîn.: TM41

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Mode de fonctionnement SINAMICS (p4400 = 1) :
L'état de fonctionnement atteint lors du paramétrage d'un module Terminal Module 41 (TM41) ou de l'exploitation d'un TM41 nécessite un POWER ON.
En font partie :
- la modification du nombre de traits de codeur (p0408),
- la modification de la résolution fine (p0418),
- le débranchement du câble DRIVE-CLiQ sans désactivation préalable du TM41 via p0105.

Lorsque cette alarme a été signalée, le top zéro du TM41 ne peut plus être émis de façon synchrone par rapport à celui du capteur connecté à p4420.
Mode de fonctionnement SIMOTION (p4400 = 0) :
Une position de top zéro (p4426) déjà réglée au préalable ne correspond plus à la position du capteur (r0479) en raison de la modification du nombre de traits (p0408).

Remède: La position incrémentale à la sortie X520 du TM41 peut continuer à être évaluée indépendamment du top zéro.
Si le top zéro du TM41 est évalué, il est nécessaire d'effectuer un POWER ON.

235233 <Indication de lieu>Le composant DRIVE-CLiQ ne prend pas en charge la fct. demandée

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM31, TM41, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une des fonctions demandée par la Control Unit n'est pas prise en charge par l'un des composants DRIVE-CLiQ.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1 : Ce Terminal Module TM31 ne prend pas en charge la temporisation de l'échauffement du moteur.

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant DRIVE-CLiQ concerné.
Valeur de défaut = 1:
Si l'on souhaite utiliser la temporisation de l'échauffement du moteur, remplacer le TM31. La référence MLFB du module de remplacement doit être 6SL3055-0AA00-3AA1 à partir de v2.6.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

235800 <Indication de lieu>TM: Signalis.groupée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: NEANT

Cause: Le module TM a détecté au moins un défaut.

Remède: Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

235801 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ : Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Terminal Module concerné est perturbée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: - Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

235802 <Indication de lieu>TM: Dépas. trche temps

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Dépassement de tranche de temps sur le Terminal Module.

Remède: Remplacer le Terminal Module.

235803 <Indication de lieu>TM: Test mém.

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une erreur s'est produite lors du test de la mémoire du Terminal Module.

Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le Terminal Module est respectée.
- Remplacer le Terminal Module.

235804 <Indication de lieu>TM : CRC

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une erreur de total de contrôle est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du Terminal Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
Différence entre le total de contrôle lors du POWER ON et le total de contrôle actuel.

Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Terminal Module.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

235805 <Indication de lieu>TM : Total de contrôle EPROM incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Les données de paramétrage internes sont corrompues
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
01: Erreur d'accès à l'EEPROM.
02: Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop grand.

Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le Terminal Module 31 (TM31).

235807 <Indication de lieu>TM : Commande séquentielle Timeout

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Erreur de timeout de la commande séquentielle sur le Terminal Module.

Remède: Remplacer le Terminal Module.

235820 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ : Télégramme perturbé

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Terminal Module concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 01 hex :
erreur CRC.
xx = 02 hex :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 03 hex :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 04 hex :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 05 hex :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 06 hex :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 07 hex :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.
xx = 08 hex :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.
xx = 09 hex :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

235835 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ : Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Terminal Module concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 21 hex :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

235836 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ : Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Terminal Module concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

235837 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ : Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

235845 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ : Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au Terminal Module (TM) concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

235850 <Indication de lieu>TM : Erreur logicielle interne

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET1 (ARRET2, AUCUNE)
SERVO: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)
VECTOR: ARRET1 (ARRET2, ARRET3, AUCUNE)

Acquittement: POWER ON

Cause: Une erreur logicielle interne s'est produite dans le Terminal Module (TM).
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
1: La tranche de temps d'arrière-plan est bloquée.
2: Le total de contrôle de la mémoire code est incorrect.

Remède: - Remplacer le Terminal Module (TM).
- Mettre à niveau le firmware dans le Terminal Module le cas échéant.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

235851 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Terminal Module (TM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex = 10 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

235860 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ (CU): erreur télégramme

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Terminal Module (TM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 11 hex = 17 déc :
Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance.
xx = 01 hex = 01 déc :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xx = 12 hex = 18 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 02 hex = 02 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 13 hex = 19 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 03 hex = 03 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 14 hex = 20 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 04 hex = 04 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 15 hex = 21 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 05 hex = 05 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 16 hex = 22 déc :
L'adresse da la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 06 hex = 06 déc :
L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 19 hex = 25 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance.
xx = 09 hex = 09 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex = 16 déc :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

235885 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Terminal Module (TM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 1A hex = 26 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance.
xx = 21 hex = 33 déc :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex = 34 déc :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex = 64 déc :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.
xx = 62 hex = 98 déc :
Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné.
- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

235886 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Terminal Module (TM) concerné à la Control Unit est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

235887 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ (Terminal Module) concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 60 hex :
La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
xx = 61 hex :
La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

235895 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ (CU): Transmission de données cyclique en alternance perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET1 (ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du Terminal Module (TM) concerné à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

235896 <Indication de lieu>TM DRIVE-CLiQ (CU): Caractéristiques de composant incohérentes

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (ARRET1, AUCUNE)
SERVO: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: ARRET2 (ARRET1, ARRET3, AUCUNE, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (Terminal Module) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède: - Si l'on remplace des câbles, utiliser impérativement des câbles de même longueur.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un composant identique ayant la même version de firmware.
- Exécuter un POWER ON.

235899 <Indication de lieu>TM: Défaut inconnu

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un défaut s'est produit sur le Terminal Module et n'a pas pu être interprété par le firmware de la CU. Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède: - Remplacer le firmware du Terminal Module par un firmware plus ancien (r0158).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

235903 <Indication de lieu>TM: Une erreur bus I2C s'est produite

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une erreur s'est produite lors de l'accès à travers le bus I2C interne du Terminal Module.

Remède: Remplacer le Terminal Module.

235904 <Indication de lieu>TM : EEPROM

Valeur de message: -

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une erreur s'est produite lors de l'accès à la mémoire non volatile du Terminal Module.

Remède: Remplacer le Terminal Module.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

235905 <Indication de lieu>TM : Accès param.

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La Control Unit a tenté d'écrire une valeur de paramètre non autorisée sur le Terminal Module.
Remède: - Vérifier si la version de firmware du Terminal Module (r0158) est compatible avec la version de firmware de la CU (r0018).
- Remplacer éventuellement le Terminal Module.
Remarque :
Les versions de firmware compatibles se trouvent dans le fichier readme.txt sur la carte mémoire.

235906 <Indication de lieu>TM : Absence d'alimentation 24 V

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Il manque l'alimentation 24 V pour les sorties TOR.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
01 : TM17 Alimentation 24 V pour DI/DO 0 ... 7 manque.
02 TM17 Alimentation 24 V pour DI/DO 8 ... 15 manque.
04 : TM15 Alimentation 24 V pour DI/DO 0 ... 7 (X520) manque.
08 : TM15 Alimentation 24 V pour DI/DO 8 ... 15 (X521) manque.
10 : TM15 Alimentation 24 V pour DI/DO 16 ... 23 (X522) manque.
20 : TM41 Alimentation 24 V pour DI/DO 0 ... 3 manque.
Remède: Contrôle de l'alimentation des bornes (L1+, L2+, L3+, M).

235907 <Indication de lieu>TM : Echec Initialisation matériel

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: L'initialisation du Terminal Module a échoué.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
01 : TM17 ou TM41 Demande de configuration incorrecte.
02 : TM17 ou TM41 Echec de programmation.
04 : TM17 ou TM41 Horodatage non valide.
Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

235910 <Indication de lieu>TM : Surchauffe dans le module

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La température du module a dépassé les limites maximales autorisées.
Remède: - Réduire la température ambiante.
- Remplacer le Terminal Module.

235911 <Indication de lieu>TM : Mode isochrone Aucun signe de vie

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Le nombre autorisé de défaillances du signe de vie du maître (mode isochrone) a été dépassé en fonctionnement cyclique.
Au déclenchement de l'alarme, les sorties du module sont réinitialisées jusqu'à la synchronisation suivante.

Remède: - Contrôle du matériel de bus (résistance de terminaison, blindage, etc.).
- Corriger la connexion du signe de vie du maître (r4201 dans p0915).
- Contrôler la transmission correcte du signe de vie par le maître (ex. : générer la fonction Trace à l'aide de r4201.12 ... r4201.15 et du signal déclencheur r4301.9)
- Contrôler la charge du bus ou du maître (p. ex. vérifier si le temps de cycle du bus Tdp n'est pas trop court).

235920 <Indication de lieu>TM : Défaut sonde thermométrique

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Un défaut est apparu lors de l'évaluation de la sonde thermométrique.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
1 : Rupture de fil ou sonde non connectée (KTY : R > 1630 ohms).
2 : Résistance mesurée trop petite (PTC : R < 20 ohms, KTY : R < 50 ohms).

Remède: - Vérifier le raccordement de la sonde
- Remplacer la sonde.

235999 <Indication de lieu>TM : Alarme inconnue

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une alarme s'est produite sur le Terminal Module qui n'a pas pu être interprétée par le firmware de la CU.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'alarme.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.

Remède: - Remplacer le firmware du Terminal Module par un firmware plus ancien (r0158).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

236207 <Indication de lieu>Hub: Défaut surchauffe composant

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: La température sur le DRIVE-CLiQ Hub Module a dépassé le seuil de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Température actuelle en résolution de 0,1 °C.

Remède: - Vérifier la température ambiante de l'endroit de montage du composant.
- Remplacer le composant concerné.

236211 <Indication de lieu>Hub: Alarme surchauffe composant

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La température sur le DRIVE-CLiQ Hub Module a dépassé le seuil d'alarme.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Température actuelle en résolution de 0,1 °C.

Remède: - Vérifier la température ambiante de l'endroit de montage du composant.
- Remplacer le composant concerné.

236214 <Indication de lieu>Hub: Défaut surtension alimentation 24 V

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'alimentation 24 V sur le DRIVE-CLiQ Hub Module a dépassé le seuil de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Tension de service actuelle en résolution de 0,1 V.

Remède: - Vérifier l'alimentation du composant.
- Remplacer le composant concerné.

236216 <Indication de lieu>Hub: Défaut sous-tension alimentation 24 V

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: L'alimentation 24 V sur le DRIVE-CLiQ Hub Module est passée sous le seuil de défaut.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Tension de service actuelle en résolution de 0,1 V.

Remède: - Vérifier l'alimentation du composant.
- Remplacer le composant concerné.

236217 <Indication de lieu>Hub: Alarme sous-tension alimentation 24 V

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: L'alimentation 24 V sur le DRIVE-CLiQ Hub Module est passée sous le seuil d'alarme.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Tension de service actuelle en résolution de 0,1 V.

Remède: - Vérifier l'alimentation du composant.
- Remplacer le composant concerné.

236800 <Indication de lieu>Hub: Signalisation groupée

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: AUCUNE

Acquittement: NEANT

Cause: Le DRIVE-CLiQ Hub Module a détecté au moins une erreur.

Remède: Evaluation des signalisations actuelles suivantes.

236801 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au DRIVE-CLiQ Hub Module concerné est perturbée.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex = 10 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: - Contrôler la connexion DRIVE-CLiQ.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

236802 <Indication de lieu>Hub: Dépassement de tranche de temps

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: A_INFEED: ARRET2 (AUCUNE)
SERVO: AUCUNE
VECTOR: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un dépassement de tranche de temps s'est produite sur le DRIVE-CLiQ Hub Module.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
xx : numéro de tranche de temps xx

Remède: - Réduire la fréquence du régulateur de courant.
- Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Mise à niveau du firmware.
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

236804 <Indication de lieu>Hub: Erreur de total de contrôle

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Une erreur de total de contrôle (CRC) est survenue lors de la lecture de la mémoire de programme du DRIVE-CLiQ Hub Module.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
Différence entre le total de contrôle lors du POWER ON et le total de contrôle actuel.

Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le DRIVE-CLiQ Hub Module.

236805 <Indication de lieu>Hub: Total de contrôle EEPROM incorrect

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: Les données de paramétrage internes sur le DRIVE-CLiQ Hub Module sont corrompues.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en hexadécimal) :
01: Erreur d'accès à l'EEPROM.
02: Le nombre de blocs dans l'EEPROM est trop grand.

Remède: - Vérifier que la température ambiante admissible pour le composant est respectée.
- Remplacer le DRIVE-CLiQ Hub Module.

236820 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ: Erreur télégramme

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au DRIVE-CLiQ Hub Module concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 01 hex = 1 déc :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).
xx = 02 hex = 2 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 03 hex = 3 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 04 hex = 4 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 05 hex = 5 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 06 hex = 6 déc :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 07 hex = 7 déc :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.
xx = 08 hex = 8 déc :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.
xx = 09 hex = 9 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex = 16 déc :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

236835 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ : Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au DRIVE-CLiQ Hub Module concerné est perturbée. Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 21 hex = 33 déc :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex = 34 déc :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex = 64 déc :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

236836 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ : Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au DRIVE-CLiQ Hub Module concerné est perturbée. Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex = 65 déc :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

236837 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ: Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex = 32 déc :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex = 35 déc :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex = 66 déc :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex = 67 déc :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

Remède:
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

236845 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ : Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit au DRIVE-CLiQ Hub Module concerné est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex = 11 déc :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

236851 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ (CU) : Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du DRIVE-CLiQ Hub Module concerné à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex = 10 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

236860 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ (CU) : Erreur télégramme

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du DRIVE-CLiQ Hub Module concerné à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 11 hex = 17 déc :
erreur de total de contrôle (erreur CRC) et le télégramme reçu est en avance.
xx = 01 hex = 01 déc :
erreur de total de contrôle (erreur CRC).
xx = 12 hex = 18 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 02 hex = 02 déc :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 13 hex = 19 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 03 hex = 03 déc :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 14 hex = 20 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 04 hex = 04 déc :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 15 hex = 21 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 05 hex = 05 déc :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 16 hex = 22 déc :
L'adresse da la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 06 hex = 06 déc :
L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 19 hex = 25 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance.
xx = 09 hex = 09 déc :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex = 16 déc :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).

236885 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ (CU) : Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du DRIVE-CLiQ Hub Module concerné à la Control Unit est perturbée.
Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 1A hex = 26 déc :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance.
xx = 21 hex = 33 déc :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex = 34 déc :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex = 64 déc :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.
xx = 62 hex = 98 déc :
Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique.

Remède: - Vérifier l'alimentation du composant concerné.
- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.

236886 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du DRIVE-CLiQ Hub Module concerné à la Control Unit est perturbée.
Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex = 65 déc :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

236887 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ (CU) : Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ (DRIVE-CLiQ Hub Module) concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex = 32 déc :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex = 35 déc :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex = 66 déc :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex = 67 déc :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 60 hex = 96 déc :
La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
xx = 61 hex = 97 déc :
La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

236895 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ (CU) : Transmission de données cyclique en alternance perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ du DRIVE-CLiQ Hub Module concerné à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex = 11 déc :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

236896 <Indication de lieu>Hub DRIVE-CLiQ (CU) : Caractéristiques de composant incohérentes

Valeur de message: numéro de composant: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Les propriétés du composant DRIVE-CLiQ (DRIVE-CLiQ Hub Module) indiqué par la valeur de défaut ont été modifiées par rapport à celles de démarrage et ne sont plus compatibles. Le remplacement d'un câble DRIVE-CLiQ ou composant DRIVE-CLiQ est peut-être à l'origine de l'erreur.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro de composant.

Remède: - Si l'on remplace des câbles, utiliser impérativement des câbles de même longueur.
- Si l'on remplace un composant, utiliser un composant identique ayant la même version de firmware.
- Exécuter un POWER ON.

236899 <Indication de lieu>Hub: Défaut inconnu

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: A_INFEED: AUCUNE (ARRET1, ARRET2)
SERVO: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)
VECTOR: AUCUNE (ARRET1, ARRET2, ARRET3, CCRI / FREIN_CC, STOP1, STOP2)

Acquittement: IMMEDIAT (POWER ON)

Cause: Un défaut s'est produit sur le DRIVE-CLiQ Hub Module et n'a pas pu être interprété par le firmware de la Control Unit.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Numéro du défaut.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de ce nouveau défaut.

Remède: - Remplacer le firmware sur le DRIVE-CLiQ Hub Module par une version antérieure (r0158).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

236999 <Indication de lieu>Hub: Alarme inconnue

Valeur de message: nouvelle signalisation : %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, HUB, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Une alarme s'est produite sur le DRIVE-CLiQ Hub Module et n'a pas pu être interprétée par le firmware de la Control Unit.
Cela peut se produire lorsque le firmware de ce composant est plus récent que celui de la Control Unit.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Numéro de l'alarme.
Remarque :
Dans une description plus récente de la CU, on peut lire, le cas échéant, la signification de cette nouvelle alarme.

Remède: - Remplacer le firmware sur le DRIVE-CLiQ Hub Module par une version antérieure (r0158).
- Mettre à niveau le firmware sur la CU (r0018).

240000 <Indication de lieu>Défaut sur prise DRIVE-CLiQ X100

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X100.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.

Remède: Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240001 <Indication de lieu>Défaut sur prise DRIVE-CLiQ X101

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X101.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.

Remède: Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240002 <Indication de lieu>Défaut sur prise DRIVE-CLiQ X102

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X102.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.

Remède: Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240003 <Indication de lieu>Défaut sur prise DRIVE-CLiQ X103

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: AUCUNE

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X103.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.

Remède: Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

240004 <Indication de lieu>Défaut sur prise DRIVE-CLiQ X104

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X104.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.
Remède: Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240005 <Indication de lieu>Défaut sur prise DRIVE-CLiQ X105

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: Un défaut s'est produit dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X105.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en décimal) :
Premier défaut survenu sur cet objet entraînement.
Remède: Evaluer la mémoire tampon des défauts de l'objet indiqué.

240100 <Indication de lieu>Alarme sur prise DRIVE-CLiQ X100

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X100.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède: Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240101 <Indication de lieu>Alarme sur prise DRIVE-CLiQ X101

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X101.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède: Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240102 <Indication de lieu>Alarme sur prise DRIVE-CLiQ X102

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X102.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède: Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

240103 <Indication de lieu>Alarme sur prise DRIVE-CLiQ X103

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X103.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède: Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240104 <Indication de lieu>Alarme sur prise DRIVE-CLiQ X104

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X104.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède: Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240105 <Indication de lieu>Alarme sur prise DRIVE-CLiQ X105

Valeur de message: %1
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Une alarme s'est produite dans l'objet entraînement relié au connecteur DRIVE-CLiQ X105.
Valeur d'alarme (r2124, interpréter en décimal) :
Première alarme survenue sur cet objet entraînement.
Remède: Evaluer la mémoire tampon des alarmes de l'objet indiqué.

240799 <Indication de lieu>CX32 : Instant configuré de fin de transfert dépassé

Valeur de message: -
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: AUCUNE
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: L'instant configuré de fin de transfert des mesures cycliques a été dépassé.
Remède: - Exécuter un POWER ON de tous les composants (mise hors/sous tension).
- Contacter le service d'assistance téléphonique.

240801 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ: Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2
Objet entraîn.: Tous les objets
Réaction: ARRET2
Acquittement: IMMEDIAT
Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la Controller Extension concernée est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.
Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

240820 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ: Télégramme perturbé

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la Controller Extension concernée est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 01 hex :
erreur CRC.
xx = 02 hex :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 03 hex :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 04 hex :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 05 hex :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 06 hex :
L'adresse du composant dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 07 hex :
Un télégramme SYNC est attendu mais le télégramme reçu n'en est pas un.
xx = 08 hex :
Aucun télégramme SYNC n'est attendu mais le télégramme reçu en est un.
xx = 09 hex :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

240835 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la Controller Extension concernée est perturbée.
Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 21 hex :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

240836 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ: Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la Controller Extension concernée est perturbée.
Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

240837 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ: Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

Remède:
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

240845 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Control Unit à la Controller Extension concernée est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9916 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Esclave)

240851 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Signe de vie absent

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Controller Extension concernée à la Control Unit est perturbée.
Le composant DRIVE-CLiQ n'a pas envoyé le signe de vie à la Control Unit.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0A hex :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1.

Remède: Mettre à niveau le firmware du composant concerné.

240860 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur télégramme

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Controller Extension concernée à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 11 hex :
Erreur CRC et le télégramme reçu est en avance.
xx = 01 hex :
erreur CRC.
xx = 12 hex :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 02 hex :
La longueur du télégramme est inférieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 13 hex :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 03 hex :
La longueur du télégramme est supérieure à la valeur indiquée dans l'octet de longueur ou dans la liste de réception.
xx = 14 hex :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 04 hex :
La longueur du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 15 hex :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 05 hex :
Le type du télégramme reçu ne correspond pas à la liste de réception.
xx = 16 hex :
L'adresse da la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception et le télégramme reçu est en avance.
xx = 06 hex :
L'adresse de la partie puissance dans le télégramme ne concorde pas avec celle qui figure dans la liste de réception.
xx = 19 hex :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu et ce dernier est en avance.
xx = 09 hex :
Bit d'erreur à 1 dans le télégramme reçu.
xx = 10 hex :
Le télégramme reçu est en avance.

Remède: - Exécuter un POWER ON.
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

240885 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Controller Extension concernée à la Control Unit est perturbée.
Les émissions et réceptions des stations ne sont pas synchronisées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 1A hex :
Le bit de signe de vie dans le télégramme reçu n'est pas mis à 1 et le télégramme reçu est en avance.
xx = 21 hex :
Le télégramme cyclique n'est pas encore arrivé.
xx = 22 hex :
Erreur de temps dans la liste de réception du télégramme.
xx = 40 hex :
Erreur de temps dans la liste d'envoi du télégramme.
xx = 62 hex :
Erreur lors du passage au fonctionnement cyclique.

Remède: - Vérifier la tension d'alimentation du composant concerné.
- Exécuter un POWER ON.
- Remplacer le composant concerné.
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

240886 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erreur lors de l'émission des données DRIVE-CLiQ

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Controller Extension concernée à la Control Unit est perturbée.
Les données n'ont pas pu être envoyées.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 41 hex :
Le type de télégramme ne concorde pas avec la liste d'envoi.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).

240887 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Composant défectueux

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Une erreur a été détectée sur le composant DRIVE-CLiQ concerné. Un matériel défectueux ne peut pas être exclu.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 20 hex :
Erreur dans l'en-tête du télégramme.
xx = 23 hex :
Erreur de réception : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

xx = 42 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 43 hex :
Erreur de d'émission : La mémoire tampon du télégramme contient une erreur.
xx = 60 hex :
La réponse est arrivée trop tard lors de la mesure du temps de propagation.
xx = 61 hex :
La transmission des caractéristiques dure trop longtemps.

Remède: - Contrôler le câblage DRIVE-CLiQ (rupture de fil, mauvais contact,...).
- Vérifier si le montage de l'armoire et le câblage répondent aux règles de CEM.
- Utiliser éventuellement l'autre connecteur femelle DRIVE-CLiQ (p9904).
- Remplacer le composant concerné.

240895 <Indication de lieu>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Transmission cyclique de données perturbée

Valeur de message: numéro de composant : %1, cause du défaut : %2

Objet entraîn.: Tous les objets

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La communication DRIVE-CLiQ de la Controller Extension concernée à la Control Unit est perturbée.
Valeur de défaut (r0949, interpréter en hexadécimal) :
yyxx hex : yy = numéro de composant, xx = cause du défaut
xx = 0B hex :
Erreur de synchronisation lors de la transmission de données cyclique en alternance.

Remède: Exécuter un POWER ON (coupure/rétablissement de la tension).
Voir aussi: p9915 (DRIVE-CLiQ Erreur de transmission Seuil de coupure Maître)

249150 <Indication de lieu>Réfrigérant: Présence d'un défaut

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le réfrigérant signale un défaut général.

Remède: - Vérifier le câblage entre le réfrigérant et la borne d'entrée (Terminal Module).
- Vérifier l'appareil de commande externe du réfrigérant.
Voir aussi: p0266 (Réfrigérant Signalisations en retour Source de signaux)

249151 <Indication de lieu>Réfrigérant: Conductivité Seuil de défaut dépassé

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La conductivité du liquide de refroidissement a dépassé le seuil de défaut (p0269[2]).
Voir aussi: p0261 (Réfrigérant Temps de démarrage 2), p0262 (Réfrigérant Défaut Conductivité Temporisation), p0266 (Réfrigérant Signalisations en retour Source de signaux)

Remède: Vérifier l'appareil de déionisation du liquide de refroidissement.

249152 <Indication de lieu>Réfrigérant: Ordre MARCHE Signalisation en retour absente

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Cause: Il manque la signalisation en retour de l'ordre MARCHE du réfrigérant.
- Suite à un ordre MARCHE, la signalisation en retour n'est pas parvenue dans le temps de démarrage alloué (p0260).
- Il y a eu défaillance de la signalisation en retour en cours de fonctionnement.
Voir aussi: p0260 (Réfrigérant Temps de démarrage 1), r0267 (Réfrigérant Mot d'état)

Remède: - Vérifier le câblage entre le réfrigérant et la borne d'entrée (Terminal Module).
- Vérifier l'appareil de commande externe du réfrigérant.

249153 <Indication de lieu>Réfrigérant: Débit de liquide trop faible

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: Le réfrigérant du convertisseur signale que le débit du liquide de refroidissement est trop faible.
- Suite à un ordre MARCHE, la signalisation en retour n'est pas parvenue dans le temps de démarrage alloué (p0260).
- Au cours du fonctionnement, la signalisation en retour est restée absente plus longtemps que le temps de défaillance toléré (p0263).
Voir aussi: p0260 (Réfrigérant Temps de démarrage 1), p0263 (Réfrigérant Défaut Débit de liquide Temporisation), r0267 (Réfrigérant Mot d'état)

Remède: - Vérifier le câblage entre le réfrigérant et la borne d'entrée (Terminal Module).
- Vérifier l'appareil de commande externe du réfrigérant.

249154 <Indication de lieu>Réfrigérant: Présence de liquide de fuite

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La surveillance du liquide de fuite est entrée en action.
Prudence :
Avant de reparamétrer ce defaut en alarme, il faut s'assurer que l'entraînement est coupé lors d'une perte de l'eau de refroidissement.
Voir aussi: r0267 (Réfrigérant Mot d'état)

Remède: - Vérifier l'absence de fuite dans le circuit de refroidissement
- Vérifier le câblage des bornes d'entrée (Terminal Module) pour la détection de fuite de liquide.

249155 <Indication de lieu>Réfrigérant: Adaptateur PSA Version de firmware trop ancienne

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: POWER ON

Cause: La version de firmware du Power Stack Adapter (adaptateur PSA) est trop ancienne et ne supporte pas le refroidissement par liquide.

Remède: Mettre à niveau le firmware. Contrôler les données EEPROM.

249156 <Indication de lieu>Réfrigérant: La température du liquide de refroidissement a dépassé le seuil de défaut

Valeur de message: -

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La température d'arrivée du liquide de refroidissement a dépassé le seuil de défaut spécifié.

Remède: Vérifier le système de refroidissement et les conditions d'environnement.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

249170 <Indication de lieu>Réfrigérant: Présence d'une alarme

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Le réfrigérant signale une alarme générale.
Remède: - Vérifier le câblage entre le réfrigérant et la borne d'entrée (Terminal Module).
- Vérifier l'appareil de commande externe du réfrigérant.

249171 <Indication de lieu>Réfrigérant: La conductivité a dépassé le seuil d'alarme

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La conductivité du liquide de refroidissement a dépassé le seuil d'alarme (p0269[1]).
Voir aussi: p0261 (Réfrigérant Temps de démarrage 2), p0262 (Réfrigérant Défaut Conductivité Temporisation), p0266 (Réfrigérant Signalisations en retour Source de signaux)
Remède: Vérifier l'appareil de déionisation du liquide de refroidissement.

249171 <Indication de lieu>Réfrigérant: La conductivité a dépassé le seuil d'alarme

Valeur de message: -
Objet entraîn.: VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La surveillance de la conductivité du liquide de refroidissement est activée (r0267 bit 7, de p0266 indice 7).
Voir aussi: p0261, p0262, p0266, r0267
Remède: Vérifier l'appareil de déionisation du liquide de refroidissement.

249172 <Indication de lieu>Réfrigérant: Valeur de conductivité non valide

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: Il s'est produit un défaut dans le câblage ou le capteur de surveillance de la conductivité du liquide de refroidissement.
Remède: - Vérifier le câblage entre le réfrigérant et l'adaptateur PSA (Power Stack Adapter).
- Vérifier le fonctionnement du capteur de mesure de la conductivité.

249173 <Indication de lieu>Réfrigérant: La température du liquide de refroidissement a dépassé le seuil d'alarme

Valeur de message: -
Objet entraîn.: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, VECTOR
Réaction: NEANT
Acquittement: NEANT
Cause: La température d'arrivée du liquide de refroidissement a dépassé le seuil d'alarme spécifié.
Remède: Vérifier le système de refroidissement et les conditions d'environnement.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

249200 <Indication de lieu>Excitation Signalisation groupée Défaut

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: ARRET2

Acquittement: IMMEDIAT

Cause: La commande séquentielle de l'excitation signale un défaut.
Valeur de défaut (r0949, hexadécimal):
Bit 0 :
A l'état activé ou lors de la désactivation de l'excitation, la signalisation "Excitation prête à l'enclenchement Signalisation en retour " n'a pas été reçue dans le délai imparti.
Bit 1:
Après un ordre MARCHE, la signalisation "Excitation opérationnelle Signalisation en retour" n'a pas été reçue avant l'écoulement du timeout.
Bit 2:
Après un déblocage des impulsions, la signalisation "Excitation en fonctionnement Signalisation en retour" n'a pas été reçue dans le délai imparti.
Bit 3:
La signalisation "Excitation Signalisation groupée Défaut" est présente.

Remède: - Contrôler l'excitation.
- Vérifier les ordres, signalisations en retour et les connexions FCOM.

249201 <Indication de lieu>Excitation Signalisation groupée Alarme

Valeur de message: -

Objet entraîn.: VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: La signalisation "Excitation Signalisation groupée Alarme" est présente.

Remède: Vérifier le système d'excitation.

250001 <Indication de lieu>CARTE COMM: Alarme 1

Valeur de message: %1

Objet entraîn.: A_INF, B_INF, CU_LINK, CU_S, HUB, S_INF, SERVO, TB30, TM15, TM15DI_DO, TM17, TM31, TM41, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR

Réaction: NEANT

Acquittement: NEANT

Cause: CBE20 : Un PROFINET-Controller essaie d'établir une liaison au moyen d'un télégramme de configuration incorrect. La version PROFINET (V2.1/V2.2) du projet (configuration matérielle) et le firmware CBE20 sont incompatibles.

Remède: CBE20 : Adapter la version PROFINET du projet (configuration matérielle) et celle du firmware CBE20.
Voir aussi: p8835 (CBE20 Firmware Sélection)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

2.4 Alarmes d'entraînement

300406 Problème dans la communication acyclique avec l'adresse de base %1, infos additionnelles %2, %3, %4

Description: PROFIdrive uniquement :
Un problème s'est produit pendant la communication acyclique avec l'adresse de base logique. Les informations additionnelles permettent de localiser le problème. Si l'adresse de base logique 0 est délivrée, cela signifie que seules les informations additionnelles sont significatives.

Réaction: Visualisation de l'alarme.
Affichage de message.

Remède: Informer le personnel / service SAV habilités. L'alarme peut être supprimée avec PM11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 1 == 0.
SIEMENS AG, suivi des système pour produit A&D MC, Hotline (Tél.: voir Alarme 1000)

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

300410 Axe %1 Entraînement %2 Erreur lors de la mémorisation d'un fichier (%3, %4)

Paramètres: %1 = numéro d'axe CN
%2 = numéro d'entraînement
%3 = code d'erreur 1
%4 = code d'erreur 2

Description: Un enregistrement, par exemple le résultat d'une fonction de mesure, n'a pas pu être mémorisé dans le système de fichiers.
Pour le code d'erreur 1 == 291 : Une erreur est survenue lors de la construction de l'information ACC. L'information de base mise à disposition dans l'entraînement est erronée ou a un format inconnu.
Pour le code d'erreur 1 == 292 : Manque de mémoire lors de la construction de l'information ACC.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Informer le personnel/le service après-vente habilité.
- Faire de la place dans le système de fichiers. Dans la plupart les cas, il suffit d'effacer 2 programmes CN ou de libérer 4 à 8 koctets. Lorsque cela n'est pas possible, augmenter le nombre de fichiers par répertoire ou agrandir le système de fichiers (cela nécessite une copie de sécurité intégrale).
- La modification des PM
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- éventuellement de
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR,
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM,
- Coupure/remise sous tension
- Recharge de la copie de sécurité
- Pour le code d'erreur 1 == 291 : Echanger le logiciel de l'entraînement et utiliser une version avec l'information de base ACC correcte.
- Pour le code d'erreur 1 == 292 : Echanger le logiciel de l'entraînement et limiter le nombre de logiciels différents pour l'entraînement.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

300411 Axe %1 Entraînement %2 Erreur lors de la lecture d'un fichier (%3, %4)

Paramètres: %1 = numéro d'axe CN
%2 = numéro d'entraînement
%3 = code d'erreur 1
%4 = code d'erreur 2

Description: Un enregistrement, par exemple un fichier de bootage d'entraînement, n'a pas pu être lu dans le système de fichiers. Le bloc de données ou le système de fichiers est endommagé.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Si le défaut est apparu au lancement, et concerne donc fort probablement un fichier de bootage d'entraînement, effacer les fichiers de bootage et les recharger dans la commande à partir d'une sauvegarde des données.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

300412 Erreur lors de la mémorisation d'un fichier (%1, %2)

Paramètres: %1 = code d'erreur 1
%2 = code d'erreur 2

Description: Un enregistrement, par exemple le résultat d'une fonction de mesure, n'a pas pu être mémorisé dans le système de fichiers.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Informer le personnel/le service après-vente habilité. Faire de la place dans le système de fichiers. Dans la plupart les cas, il suffit d'effacer 2 programmes CN ou de libérer 4 à 8 koctets. Lorsque cela n'est pas possible, augmenter le nombre de fichiers par répertoire ou agrandir le système de fichiers. Cela nécessite
- une copie de sécurité intégrale
- la modification des PM
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- éventuellement de
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
- Coupure/remise sous tension
- Recharge de la copie de sécurité

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

300413 Erreur lors de la lecture d'un fichier (%1, %2)

Paramètres: %1 = code d'erreur 1
%2 = code d'erreur 2

Description: Un enregistrement, par exemple un fichier de bootage d'entraînement, n'a pas pu être lu dans le système de fichiers. Le bloc de données ou le système de fichiers est endommagé.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Si le défaut est apparu au lancement, et concerne donc fort probablement un fichier de bootage d'entraînement, effacer les fichiers de bootage et les recharger dans la commande à partir d'une sauvegarde des données.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

300423 Résultat de mesure illisible (%1)

Paramètres: %1 = Code d'erreur

Description: Le résultat d'une mesure n'a pas pu être lu :
- code d'erreur = 4 : place insuffisante pour le résultat de la mesure
- code d'erreur = 16 : la mesure est en cours

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Répéter la mesure. Modifier éventuellement le temps de mesure.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

380001 PROFIBUS/PROFINET : erreur au lancement, cause %1 paramètres %2 %3 %4.

Paramètres: %1 = cause du défaut
%2 = paramètre 1
%3 = paramètre 2
%4 = paramètre 3

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Description: Une erreur a été détectée au démarrage du maître PROFIBUS/PROFINET.
Causes de l'erreur, Par 1, Par 2, Par 3 :
- 01 = version DPM, version DPM, version DPA, --
- 02 = timeout démarrage DPM, état réel DPM, état cons. DPM, --
- 03 = état démarrage DPM, état réel DPM, état cons. DPM, code erreur DPM
- 04 = erreur démarrage DPM, état réel DPM, état cons. DPM, code erreur DPM
- 05 = erreur sync. PLL DPM, --, --, --
- 07 = alarme trop longue, nombre réel, nombre consigne, --
- 08 = client inconnu, ID client, --, --
- 09 = version client, ID client, version client, version DPA
- 10 = trop de clients, numéro client, nombre maxi clients, --
- 11 = adresse de base logique utilisée plusieurs fois, n° de bus, n° de slot, adresse de base logique --
- 20 = adresse esclave/périphérique utilisée plusieurs fois, adresse esclave/périphérique, --
- 21 = adresse esclave/périphérique inconnue, adresse esclave/périphérique, --
- 22 = télégramme de configuration erroné, adresse esclave/périphérique, code d'erreur, --
- 23 = OMI incompatible (Data), Version-Drive, Version-CDA, --, --
- 24 = OMI incompatible(Driver), Version-Drive, Version-CDA, --, --
- 25 = l'initialisation de CPI a échoué, code d'erreur, --, --, --
- 26 = DMA pas actif
- 27 = réservé
- 28 = réservé
- 29 = réservé
- Le chiffres des 1000 dans la cause de l'erreur représente le numéro du bus concerné

Sont appelés clients les constituants suivants de la commande qui utilisent PROFIBUS/PROFINET :
ID client = 1 : AP
ID client = 2 : NCK
Les causes possibles sont :
- Le contenu du SDB est erroné
- Des parties du programme système ont été altérées
- Défaut matériel sur l'élément CN

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Pour remédier aux erreurs 1-11 :
1. Vérifier le projet de commande, vérifier PM11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER ; en cas d'utilisation d'un SDB spécifique, recharger celui-ci.
2. Si l'erreur persiste, sauvegarder les données et redémarrer la commande avec les valeurs standard préréglées à la livraison.
3. Si le démarrage de la commande s'effectue correctement, recharger les données utilisateur progressivement.
4. Si l'erreur persiste après le démarrage avec les valeurs standard, rebooter à l'aide de la carte à mémoire ou effectuer une actualisation du logiciel.
5. Si l'erreur ne disparaît toujours pas, remplacer le matériel.

Pour remédier aux erreurs 20-21 :
1. Vérifier / corriger les adresses des esclaves/périphériques raccordés.

Pour remédier à l'erreur 22 :
Pour la signification des codes d'erreur, voir alarme SINAMICS 1903
1. Vérifier le SDB
- Vérifier le type et la longueur du télégramme
- Adapter l'interconnexion des slots avec P978

2. Analyser les alarmes / avertissements d'entraînement

Pour remédier aux erreurs 23-24 :
1. Il est nécessaire de remplacer le logiciel

Pour remédier à l'erreur 25 :
1. Modifier le type du télégramme
2. Réduire le nombre de slots
3. Réduire le nombre d'esclaves/périphériques
4. Recréer le SDB
5. Il est nécessaire de remplacer le logiciel

Si l'alarme ne disparaît toujours pas, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte d'erreur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380003 PROFIBUS/PROFINET : défaut de fonctionnement, cause %1, paramètres %2 %3 %4.

Paramètres:
%1 = cause du défaut
%2 = paramètre 1
%3 = paramètre 2
%4 = paramètre 3

Description:
Une erreur est survenue sur le PROFIBUS/PROFINET en fonctionnement cyclique.
Causes de l'erreur, Par 1, Par 2, Par 3 :
- 01 = alarme inconnue, classe d'alarme, adresse logique, --
- 02 = timeout cycle DPM, état réel DPM, état cons. DPM, --
- 03 = état cycle DPM, état réel DPM, état cons. DPM, code erreur DPM
- 04 = erreur cycle DPM, état réel DPM, état cons. DPM, code erreur DPM
- 05 = client non enregistré, numéro client, nombre maxi clients, --
- 06 = défaut de synchronisation, nombre de violations du synchronisme, --, --
- 07 = timeout Spinlock, Spinlock AP, Spinlock NCK, --
- Le chiffre des 1000 dans la cause de l'erreur représente le numéro du bus concerné

Classe d'alarme : (voir alarme 380 060)
Causes possibles principales :
- Cause d'erreur 01 : transmission de données perturbée sur PROFIBUS/PROFINET
- Causes d'erreur 02, 03, 04 : le contenu du SDB est erroné
- Causes d'erreur 02, 03, 04, 05, 07 : des parties du programme système ont été altérées
- Causes d'erreur 06 : le cycle du bus PCI diffère du cycle attendu, de ce fait la synchronisation n'est pas possible. Le cycle du bus PCI doit être correctement introduit.

L'erreur peut survenir également à la suite d'un problème matériel sur la carte MCI.

Réaction:
Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède:
- Cause de défaut 01 :
- Contrôler le respect des prescriptions électriques et des mesures d'antiparasitage pour PROFIBUS/PROFINET ainsi que la pose des câbles
- Contrôler les résistances de terminaison des connecteurs Profibus (aux extrémités de câble position ON, sinon position OFF)
- Vérifier les esclaves/périphériques
- Causes de défaut 02, 03, 04 :
- Vérifier le SDB type 2000
- Causes de défaut 02, 03, 04, 05, 07 :
- Rechercher la cause du défaut comme décrit à l'alarme 380 001
- Causes de défaut 06 :
- Le cycle du bus PCI doit être correctement introduite.

Si l'alarme ne disparaît toujours pas, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte d'erreur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche Reset. Relancer le programme pièce.

380005 PROFIBUS/PROFINET : Conflit d'accès bus %3, Type %1, Compteur %2

Paramètres:
%1 = type de conflit
%2 = numéro de série à l'intérieur d'une suite de conflits
%3 = Numéro du bus concerné

Description:
Un conflit d'accès sur PROFIBUS/PROFINET est survenu pendant le cycle : Dans le NCK, alors que le transfert de données cyclique était actif, une écriture/lecture des données sur/du bus a été tentée. Cela peut engendrer des données inconsistantes.
Type 1 : Le transfert cyclique sur le bus n'est pas terminé alors que le NCK souhaite déjà lire des données.
Type 2 : Le NCK n'a pas terminé d'écrire ses données alors que le transfert cyclique recommence déjà. Le compteur %2 contient un numéro de série et commence par 1. Un maximum de 10 alarmes peut être sorti à la suite. Le compteur est remis à 0 si durant un cycle DP aucun conflit se produit ; le prochain conflit engendrera la sortie de nouvelles alarmes.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: - Vérifier une nouvelle fois le rapport des fréquences, régler tout particulièrement le PM 10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME et le PM 10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY de façon correcte :
Pour le type 1, le PM 10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY doit être augmenté,
pour le type 2, le PM 10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY doit être diminué.
- Si un fonctionnement sans alarme n'est pas possible par le réglage du PM 10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY alors augmenter le PM 10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.
- Si l'alarme ne disparaît toujours pas, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte d'erreur.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

380020 PROFIBUS/PROFINET : Bus %3, SDB %4, erreur %1, source %2

Paramètres: %1 = Erreur
%2 = source SDB
%3 = Numéro de bus
%4 = Numéro SDB

Description: SDB erroné pour la configuration du PROFIBUS/PROFINET.
Causes de l'erreur :
- 01 = Le SDB est inexistant dans la source.
- 02 = Le SDB issu de la source est trop grand.
- 03 = Le SDB issu de la source n'est pas activable.
- 04 = La source est vide
- 05 = La source n'existe pas.

Source SDB :
- 99 = Système passif de fichiers : _N_SDB_DIR
- 100 = Carte CF : /siemens/sinumerik/sdb/...
- 101 = Carte CF : /addon/sinumerik/sdb/...
- 102 = Carte CF : /oem/sinumerik/sdb/...
- 103 = Carte CF : /user/sinumerik/sdb/...

Réaction : Le PROFIBUS/PROFINET est inactif ou fonctionne selon le SDB par défaut.

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: - Vérifier le réglage du PM 11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER.
- Si source SDB = 100 : vérifier le répertoire _N_SDB_DIR dans le système passif de fichiers.
- Si source SDB = 103-106 : vérifier les répertoires sur la carte CF

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380021 Profibus-DP : le SDB type 2000 par défaut a été chargé

Description: Il n'existe pas de SDB spécifique à l'application.
Le SDB par défaut a été chargé au démarrage.
Une mise en service de la CN peut être effectuée sans périphérie de processus.
Cette alarme se produit à la première mise sous tension de la CN ou une fois en cas de perte du SDB mémorisé dans la RAM sauvegardée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Créer un SDB spécifique à l'application et le charger dans la commande ou bien choisir un SDB standard avec le PM 11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER et l'activer.
Redémarrer la CN.
Si cette erreur se reproduit à la remise sous tension de la CN, le SDB chargé est défectueux et doit être recréé.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

380022 PROFIBUS/PROFINET : la configuration du bus %1 a été changée dans le DP maître

Paramètres: %1 = Numéro du bus concerné

Description: La configuration Profibus a été modifiée pendant le fonctionnement courant dans le DP-Maître, par ex. pendant le téléchargement d'une nouvelle configuration matérielle par Step7. Comme les paramètres temps de cycle ont peut-être été également modifiés, le fonctionnement est interrompu et un démarrage à chaud doit être effectué.
Si la fonctionnalité DP-Maître est dans l'automate (comme pour 840Di), alors l'automate a été de toute façon arrêté pour le téléchargement et une alarme 2000 est apparue (signe de vie AP).

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Redémarrer la NCK
S'il n'est pas possible d'éliminer le défaut en procédant de cette manière, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte de l'erreur.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380040 PROFIBUS/PROFINET : Bus %3, erreur de configuration %1, paramètre %2

Paramètres: %1 = cause du défaut
%2 = paramètre
%3 = Numéro du bus concerné

Description: Le PROFIBUS/PROFINET n'a pas été configuré dans le SDB selon les règles de configuration en vigueur pour la CN utilisée.
Causes de l'erreur, Par 1 :
- 01 = le SDB contient un esclave/périphérique sans slot de diagnostic, adresse de l'esclave/périphérique
- 02 = le SDB contient trop d'inscriptions de slot, identificateur
- 03 = le SDB ne contient pas de données d'équidistance, sans fonction
- 04 = PNIO : le SDB contient des Tdp différents (TDC aussi) sur un périphérique
- 05 = PNIO : le SDB contient des Tmapc différents (CACF aussi) sur un périphérique
- 06 = PNIO : le SDB contient des TI différents sur un périphérique
- 07 = PNIO : le SDB contient des DO différents sur un périphérique
- 08 = PNIO : le SDB contient des numéros de périphériques trop élevés (avec valeur supérieure à 126)
- 09 = les contenus des SDB seront transmis de façon segmentée (slots / frames trop nombreux)
- 20 = le SDB contient un nombre trop élevé d'esclaves/périphériques
- 21 = le SDB manque ou contient des données erronées, code d'erreur.
- 22 = les données de configuration du SDB sont erronées, adresse de l'esclave/périphérique, code d'erreur
- 23 = réservé
- 24 = réservé
- 25 = réservé
- 26 = réservé
- 27 = réservé
- 28 = réservé
- 29 = réservé

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Il convient de vérifier que le SDB :
- comporte un slot de diagnostic pour chaque esclave/périphérique et
- ne contient que des inscriptions d'esclave/périphérique relatives à l'application.

En principe, il est possible de prévoir dans le SDB un nombre maximum d'esclaves/périphériques correspondant à différentes configurations du produit. Cela conduit cependant à une surcharge de la CN en ce qui concerne les besoins en capacité mémoire et en temps d'exécution et pour ces raisons, cela est à éviter.
Si cette alarme apparaît, il convient de minimiser le SDB.
Pour la cause d'erreur 03, vérifier dans le SDB si l'équidistance est enclenchée (p. ex. avec la configuration matérielle de Step 7).
Si l'alarme ne disparaît toujours pas, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte de l'erreur.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380050 PROFIBUS/PROFINET : affectation multiple d'entrées à l'adresse %1

Paramètres: %1 = adresse logique

Description: Des données de sortie sont affectées plusieurs fois dans la zone d'adressage logique. Adresse logique : adresse de base de la zone d'adressage définie plusieurs fois.

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'allocation de la zone d'adressage de la façon suivante :
contrôle des affectations multiples dans les paramètres machine suivants :
- PM13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - PM13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = plus grand indice d'axe de la commande
- PM12970 $MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS, PM12971 $MN_PLC_DIG_IN_NUM : zone d'adressage AP entrées TOR
- PM12978 $MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS, PM12979 $MN_PLC_ANA_IN_NUM : zone d'adressage AP entrées analogiques

Si ce paramétrage ne présente pas d'incohérence, comparer ces PM à la configuration définie dans le SDB (projet Step 7). Vérifier en particulier que les longueurs configurées pour les différents slots ne provoquent pas de chevauchement de zones. Une fois la cause de l'erreur trouvée, modifier les PM et/ou le SDB.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380051 PROFIBUS/PROFINET : affectation multiple de sorties à l'adresse %1

Paramètres: %1 = adresse logique

Description: Des données de sortie sont affectées plusieurs fois dans la zone d'adressage logique. Adresse logique : adresse de base de la zone d'adressage définie plusieurs fois.

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier l'allocation de la zone d'adressage de la façon suivante :
contrôle des affectations multiples dans les paramètres machine suivants :
- PM13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - PM13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = plus grand indice d'axe de la commande
- PM12974 $MN_PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS, PM12975 $MN_PLC_DIG_OUT_NUM : zone d'adressage AP sorties TOR
- PM12982 $MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS, PM12983 $MN_PLC_ANA_OUT_NUM : zone d'adressage AP sorties analogiques

Si ce paramétrage ne présente pas d'incohérence, comparer ces PM à la configuration définie dans le SDB (projet Step 7). Vérifier en particulier que les longueurs configurées pour les différents slots ne provoquent pas de chevauchement de zones. Une fois la cause de l'erreur trouvée, modifier les PM et/ou le SDB.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

380060 PROFIBUS/PROFINET : alarme %1 à l'adresse logique %2 en provenance d'un esclave/périphérique non affecté

Paramètres: %1 = classe d'alarme
%2 = adresse logique

Description: Le SDB contient un esclave/périphérique qui n'a pas été affecté par paramétrage de PM dans la CN (cf. alarme 380050/051). L'esclave/périphérique est cependant raccordé à PROFIBUS/PROFINET et a déclenché une alarme.
Classe d'alarme :
- 01 = reconnexion (ou connexion) de la station
- 02 = défaillance de la station
Alarme d'affichage, la CN peut continuer à fonctionner.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède:
- Régler les PM adéquats ou
- modifier le SDB ou
- déconnecter l'esclave/périphérique du PROFIBUS/PROFINET ou
- acquitter l'alarme.

Poursuite du programme: Effacer l'alarme avec la touche d'effacement ou départ programme.

380070 PROFIBUS/PROFINET : Aucun slot d'entrée disponible pour l'adresse de base %1 (longueur %2)

Paramètres: %1 = adresse de base logique du domaine demandé
%2 = Longueur de la zone en octets

Description: Une fausse adresse de base logique a été définie pour une entrée tout ou rien ou analogique. Soit il n'existe pas de distributeur configuré pour cette adresse de base ou le domaine demandé dépasse la fin du distributeur.
Pour longueur = 1, il s'agit d'une entrée tout ou rien.
Pour longueur = 2, il s'agit d'une entrée analogique.

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Introduire une adresse de base correcte dans les paramètres machine :
- pour longueur = 1 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN
- pour longueur = 2 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN
- redémarrer la NCK
S'il n'est pas possible d'éliminer le défaut en procédant de cette manière, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte de l'erreur.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380071 PROFIBUS/PROFINET : Aucun slot de sortie disponible pour l'adresse de base %1 (longueur %2)

Paramètres: %1 = adresse de base logique du domaine demandé
%2 = Longueur de la zone en octets

Description: Une fausse adresse de base logique a été définie pour une sortie tout ou rien ou analogique. Soit il n'existe pas de distributeur configuré pour cette adresse de base ou le domaine demandé dépasse la fin du distributeur.
Pour longueur =1, il s'agit d'une sortie tout ou rien.
Pour longueur =2, il s'agit d'une sortie analogique.

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Introduire une adresse de base correcte dans les paramètres machine :
- pour longueur = 1 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
- pour longueur = 2 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
- Redémarrer la NCK
S'il n'est pas possible d'éliminer le défaut en procédant de cette manière, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte de l'erreur.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380072 PROFIBUS/PROFINET : Adresse de base du slot de sortie %1 (longueur %2) non autorisé

Paramètres: %1 = adresse de base logique du domaine demandé
%2 = Longueur de la zone en octets

Description: Une fausse adresse de base logique a été définie pour une sortie tout ou rien ou analogique, la zone se trouve dans la zone d'accès de l'automate (PAA, adresse de base < 256).
Pour longueur =1, il s'agit d'une sortie tout ou rien.
Pour longueur =2, il s'agit d'une sortie analogique.

Réaction: Canal pas prêt.
Blocage départ programme dans ce canal.
Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Pour les slots de sortie, utiliser uniquement des adresses situées en dehors de l'image de processus AP (par ex. >= 256).
Introduire une adresse de base correcte dans les paramètres machine :
- pour longueur = 1 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
- pour longueur = 2 : corriger paramètre machine MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
- Redémarrer le NCK
S'il n'est pas possible d'éliminer le défaut en procédant de cette manière, s'adresser au constructeur de la commande en indiquant le texte de l'erreur.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380075 PROFIBUS/PROFINET : Périphérie DP, bus %2, esclave/périphérique %1 en panne

Paramètres: %1 = Adresse esclave/périphérique
%2 = Numéro du bus concerné

Description: Un slot PROFIBUS/PROFINET utilisé par le NCK pour E/S tout ou rien ou analogique est en panne.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Vérifier le fonctionnement correct de l'esclave/périphérique (tous les esclaves/périphériques doivent être pris en compte par le bus, DEL verte).

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

380076 PROFIBUS/PROFINET : Il manque le télégramme DO1 : Bus %2 Esclave/périphérique %1

Paramètres: %1 = Adresse esclave/périphérique
%2 = Numéro du bus concerné

Description: Nota pour le technicien de mise en service : Un esclave PROFIBUS / périphérique PROFINET utilisé comme entraînement NCK ne dispose d'aucune affectation valide du télégramme DO1 (cf. PM13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS avec la configuration Step7).
L'alarme présente signale qu'entre autres défauts, la synchronisation des alarmes ne fonctionne pas entre la commande et cet esclave ou ce périphérique.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Entrer une valeur valable dans le PM13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

380500 PROFIBUS/PROFINET : Entraînement %1 en défaut, Code %2, Valeur %3, Temps %4

Paramètres: %1 = axe
%2 = code de défaut de l'entraînement (P947(/945)/P824)
%3 = valeur de défaut de l'entraînement (P949/P826)
%4 = temps de défaut de l'entraînement (P948/P825)

Description: Contenu de la pile de défaut de l'entraînement correspondant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Code de défaut/valeur de défaut voir la documentation de l'entraînement.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

380501 PROFIBUS/PROFINET : défaut sur le bus, esclave/périphérique, DO_ID %1, code %2, valeur %3, heure %4

Paramètres: %1 = 8 bits numéro bus 8 bits numéro esclave/périphérique 16 bits DO-ID
%2 = Code d'erreur d'entraînement (P947)
%3 = Valeur de défaut de l'entraînement (P949)
%4 = Heure de défaut de l'entraînement (P948)

Description: Contenu de la mémoire des défauts de l'esclave/périphérique correspondant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Code de défaut/valeur de défaut voir la documentation de l'entraînement.

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

380502 PROFIBUS/PROFINET : bus %1, esclave/périphérique %2, configuration modifiée

Paramètres: %1 = Numéro de bus
%2 = Adresse esclave/périphérique

Description: La configuration du bus PB a été modifiée.
Causes :
- Première mise en service
- Un nouvel esclave/périphérique a été détecté sur le bus

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Pour pouvoir utiliser le bus dans la nouvelle configuration, il est nécessaire de faire un redémarrage à chaud.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380503 PROFIBUS/PROFINET : bus %1, configuration modifiée

Paramètres: %1 = Numéro de bus

Description: Un nouveau SDB est disponible, avec une configuration modifiée.
Les nouveaux paramétrages ne seront effectifs qu'au redémarrage du bus.

Réaction: Les signaux d'interface sont mis à 1.
Visualisation de l'alarme.

Remède: Pour pouvoir utiliser le bus dans la nouvelle configuration, un redémarrage à chaud est nécessaire.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

380598 do not use

Description: do not use

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: do not use

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

380599 do not use

Description: do not use

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: do not use

Poursuite du programme: L'alarme affichée disparaît avec sa cause. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

2.5 Alarmes AP

400102 Effacer le DB 2 dans l'API et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400103 Supprimer le DB 3 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400106 Effacer le DB 6 dans l'API et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400109 Effacer le DB 9 dans l'API et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400110 Effacer le DB 10 dans l'API et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400111 Effacer le DB 11 dans l'API et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400120 Supprimer le DB 20 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

400121 Supprimer le DB 21 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400122 Supprimer le DB 22 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400123 Supprimer le DB 23 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400124 Supprimer le DB 24 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400125 Supprimer le DB 25 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400126 Supprimer le DB 26 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400127 Supprimer le DB 27 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400128 Supprimer le DB 28 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400129 Supprimer le DB 29 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400130 Supprimer le DB 30 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400131 Supprimer le DB 31 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400132 Supprimer le DB 32 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400133 Supprimer le DB 33 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400134 Supprimer le DB 34 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400135 Supprimer le DB 35 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Interne

400136 Supprimer le DB 36 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400137 Supprimer le DB 37 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400138 Supprimer le DB 38 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400139 Supprimer le DB 39 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400140 Supprimer le DB 40 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400141 Supprimer le DB 41 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400142 Supprimer le DB 42 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

400143 Supprimer le DB 43 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400144 Supprimer le DB 44 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400145 Supprimer le DB 45 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400146 Supprimer le DB 46 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400147 Supprimer le DB 47 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400148 Supprimer le DB 48 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400149 Supprimer le DB 49 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

400150 Supprimer le DB 50 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400151 Supprimer le DB 51 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400152 Supprimer le DB 52 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400153 Supprimer le DB 53 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400154 Supprimer le DB 54 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400155 Supprimer le DB 55 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400156 Supprimer le DB 56 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

400157 Supprimer le DB 57 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400158 Supprimer le DB 58 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400159 Supprimer le DB 59 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400160 Supprimer le DB 60 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400161 Supprimer le DB 61 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400171 Effacer le DB 71 dans l'API et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.

Poursuite du programme: Interne

400172 Effacer le DB 72 dans l'API et redémarrer

Description: --

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: voir les indications du constructeur de machine.

Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

400173 Effacer le DB 73 dans l'API et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400174 Effacer le DB 74 dans l'API et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400176 Supprimer le DB 76 dans l'AP et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400177 Effacer le DB 77 dans l'API et redémarrer

Description: Le DB généré par le programme de base a une taille différente de celle du DB existant.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché est à supprimer avec STEP7. Il se peut aussi que la taille maximale du programme utilisateur soit dépassée.
Poursuite du programme: Interne

400201 Arrêt de l'AP suite au chargement d'un DB en mode RUN : DB%Z

Paramètres: %Z = Bloc de données
Description: Un DB existant a été chargé à l'état RUN.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Un redémarrage est nécessaire.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400202 Erreur/défaut lors accès

Description: Il n'a pas été possible d'accéder aux données.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Erreur système. Veuillez contacter l'assistance en ligne de Siemens AG A&D MC en précisant le texte du message de défaut.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400203 Erreur d'accès au DB : DB%Z

Paramètres: %Z = Bloc de données
Description: Le bloc de données n'existe pas ou il est protégé en écriture.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB affiché doit être chargé via STEP7 ou sa protection en écriture doit être annulée. Redémarrage nécessaire.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

400204 Un redémarrage est nécessaire

Description: La taille des DB générés par le programme de base est différente de celle des DB existants.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Le DB sera effacé au prochain démarrage et sera regénéré par le programme de base.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400250 Surveillance du signe de vie du noyau CN

Description: Le NCK ne s'est pas manifesté auprès de l'AP dans le mode cyclique. La temporisation du paramètre NCCyclTimeout du FB1 s'est écoulée sans réarmement.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Redémarrage du NCK
Poursuite du programme: Interne

400251 Le noyeau CN n'a pas été lancé

Description: Le NCK ne s'est pas manifesté auprès de l'AP.
Le NCK n'a pas démarré.
Erreur d'acquittement au démarrage : la limite de temps OB1 / FB1 inscrite sous l'adresse de paramètre MCP1Cycl ou MCP2Cycl a été dépassée.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Inscrire correctement les valeurs par défaut dans le FB1.
Procéder à un effacement général du NCK et redémarrer.
Augmenter les valeurs de temps dans le FB1.
Poursuite du programme: Interne

400252 Erreur de communication interne avec le NCK

Description: Une erreur est survenue lors de la transmission des données entre l'AP et le NCK (uniquement FM-CN).
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Redémarrage du NCK
Poursuite du programme: Interne

400253 AP en STOP pour cause d'erreur système SPL

Description: Après interruption de la communication entre NCK et AP concernant SPL-KDV, l'AP a été mis en STOP avec une temporisation de 5 s.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Ne plus démarrer la SPL. Vérifier les composants du système (l'AP doit disposer de la version correcte du FB15 et du DB18).
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400254 Total de contrôle erroné : %1

Paramètres: %1 = renvoi à la section de programme ou de table
Description: Erreur du total de contrôle dans un code de sécurité ou dans des données de sécurité. Il se peut que les surveillances de sécurité (Safety Integrated) dans l'AP soient endommagées.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Mise hors/sous tension de la commande (Power On). Si l'erreur se reproduit, alerter le service de maintenance.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400255 Surveillance du signe de vie du NCK2

Description: Le NCK2 ne s'est pas manifesté auprès de l'AP dans le mode cyclique. La temporisation du paramètre NCCyclTimeout du FB1 s'est écoulée sans réarmement (uniquement FM-CN).
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Redémarrage du NCK

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Interne

400256 Le NCK2 n'a pas démarré.

Description: Le NCK2 n'a pas démarré. Le NCK ne s'est pas manifesté auprès de l'AP. La temporisation du paramètre NCRunupTimeout du FB1 est écoulée (uniquement FM-CN).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Effectuer un effacement général du NCK et redémarrer

Poursuite du programme: Interne

400257 Erreur de communication interne avec le NCK2

Description: Une erreur est survenue lors de la transmission des données entre l'AP et le NCK (uniquement FM-CN).

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Redémarrage du NCK

Poursuite du programme: Interne

400260 Défaut du tableau de commande machine 1

Description: Le tableau de commande machine (TCM) est en défaut sur l'interface 1 du TCM. La temporisation du paramètre MCP1Timeout du FB1 est écoulée. Adresse de bus MCP1 erronée sur DB7, MCP1NotSend=TRUE.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Contrôler la liaison avec le TCM. Augmenter la valeur du paramètre de temporisation MCP1Timeout. Régler MCP1Cycl sur la valeur par défaut. Corriger l'adresse de bus MCP1 sur le paramètre DB7 / compensation avec adresse sélectionnée. Régler le paramètre MCP1NotSend=FALSE sur le DB7.

Poursuite du programme: Interne

400261 Défaut du tableau de commande machine 2

Description: Le tableau de commande machine (TCM) est en défaut sur l'interface 2 du TCM. La temporisation du paramètre MCP2Timeout du FB1 est écoulée. Adresse de bus MCP2 erronée sur DB7, MCP2NotSend=TRUE.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Contrôler la liaison avec le TCM. Augmenter la valeur du paramètre de temporisation MCP2Timeout. Régler MCP2Cycl sur la valeur par défaut. Corriger l'adresse de bus MCP2 sur le paramètre DB7 / compensation avec adresse sélectionnée. Régler le paramètre MCP2NotSend=FALSE sur le DB7.

Poursuite du programme: Interne

400262 Défaut de la mini-console de commande

Description: La mini-console de commande (MCC) est en défaut sur l'interface de la MCC. La temporisation du paramètre BHGTimeout du FB1 est écoulée.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Contrôler la liaison avec la MCC. Augmenter la valeur du paramètre de temporisation BHGTimeout. Régler BHGCycl sur la valeur par défaut.

Poursuite du programme: Interne

400264 Pointeur paramètre tableau de commande machine 1 erroné

Description: Un pointeur est erroné dans la zone de paramètres TCM1.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger la configuration de l'AP dans les paramètres de FB1.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

400265 Pointeur paramètre tableau de commande machine 2 erroné

Description: Un pointeur est erroné dans la zone de paramètres TCM2.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger la configuration de l'AP dans les paramètres de FB1.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400266 Pointeur paramètre mini-console de commande MCC1 erroné

Description: Un pointeur est erroné dans la zone de paramètres de la mini-console de commande (MCC).
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger la configuration de l'AP dans les paramètres de FB1.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400267 Erreur/défaut lors accès

Description: Il n'a pas été possible d'accéder aux données du TCM ou de la MCC.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Contrôler les paramètres TCM ou MCC dans le FB1.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400268 Erreur de communication interne avec le tableau de commande machine 1, numéro de défaut interne : %Z

Description: Erreur de communication entre CP et AP
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier le paramètre MCP du FB1, commuter MCP1Stop TRUE->FALSE
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400269 Erreur de communication interne avec le tableau de commande machine 2, numéro de défaut interne : %Z

Description: Erreur de communication entre CP et AP
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier le paramètre MCP du FB1, commuter MCP2Stop TRUE->FALSE
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400270 Erreur de communication interne avec la mini-console de commande, numéro de défaut interne : %Z

Description: Erreur de communication entre CP et AP
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier le paramètre BHG du FB1, commuter BHGStop TRUE->FALSE
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400271 Touches directes 1 Défaut de communication, numéro de défaut interne : %Z

Description: Erreur de communication entre CP et AP
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Contrôler le paramètre OpKey
Poursuite du programme: Interne

400272 Touches directes 2 Défaut de communication, numéro de défaut interne : %Z

Description: Erreur de communication entre CP et AP
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Contrôler le paramètre OpKey

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Interne

400274 Touches directes 1 en panne

Description: Touches directes 1: La temporisation interne est écoulée.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier la liaison avec le module de touches directes
Poursuite du programme: Interne

400275 Touches directes 2 en panne

Description: Touches directes 2 : La temporisation interne est écoulée.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier la liaison avec le module de touches directes
Poursuite du programme: Interne

400276 Pointeur Paramètre Touches directes 1 erroné

Description: Le pointeur est mal défini.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le pointeur
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400277 Pointeur Paramètres Touches directes 2 erronés

Description: Le pointeur est mal défini.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le pointeur
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400551 Défaut sur bus MPI/DP

Description: Défaut détecté sur bus périphérique
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Contrôler la périphérie, éliminer le défaut
Poursuite du programme: Interne

400552 Défaut sur bus DP

Description: Défaut détecté sur bus périphérique
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Contrôler la périphérie, éliminer le défaut
Poursuite du programme: Interne

400553 Défaut sur bus PROFINET

Description: Défaut détecté sur bus périphérique
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Contrôler la périphérie, éliminer le défaut
Poursuite du programme: Interne

400601 Configuration erronée des postes de chargement

Description: La configuration de l'AP dans DB4 ne correspond pas à la configuration de la CN
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger la mise en service de la gestion d'outils
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

400602 Configuration erronée des broches

Description: La configuration de l'AP dans DB4 ne correspond pas à la configuration de la CN

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger la mise en service de la gestion d'outils

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400603 Configuration erronée du revolver

Description: La configuration de l'AP dans DB4 ne correspond pas à la configuration de la CN

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger la mise en service de la gestion d'outils

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400604 Régler changement avec M06 dans les paramètres machine

Description: Avec le type de magasin utilisé (râtelier, magasin à chaîne), le changement d'outil n'est autorisé qu'avec M06. Le cas échéant, contrôler aussi les réglages des magasins tournants.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: La valeur 1 doit être réglée dans le paramètre machine spécifique à un canal TOOL_CHANGE_MODE (PM 22550).

Poursuite du programme: Interne

400902 Le paramètre ChanNo n'est pas autorisé dans le FC 9.

Description: Le canal paramétré n'existe pas.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le paramètre.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

400903 Le paramètre IntNo n'est pas autorisé dans le FC 9

Description: L'interruption paramétrée n'existe pas.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Corriger le paramètre.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401003 FC 10 erreur système 0x8083

Description: L'erreur système SFC52 est survenue.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Redémarrage. Veuillez contacter l'assistance en ligne de Siemens AG A&D MC en précisant le texte du message de défaut.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401004 FC 10 erreur système 0x8084

Description: L'erreur système SFC52 est survenue.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Redémarrage. Veuillez contacter l'assistance en ligne de Siemens AG A&D MC en précisant le texte du message de défaut.

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401005 FC 10 erreur système 0x8085

Description: L'erreur système SFC52 est survenue.

Réaction: Visualisation de l'alarme.

Remède: Redémarrage. Veuillez contacter l'assistance en ligne de Siemens AG A&D MC en précisant le texte du message de défaut.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401006 FC 10 erreur système 0x8086

Description: L'erreur système SFC52 est survenue.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Redémarrage. Veuillez contacter l'assistance en ligne de Siemens AG A&D MC en précisant le texte du message de défaut.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401007 FC 10 erreur système 0x8087

Description: L'erreur système SFC52 est survenue.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Redémarrage. Veuillez contacter l'assistance en ligne de Siemens AG A&D MC en précisant le texte du message de défaut.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401502 Paramètre AxisNo dans FC 15 non autorisé

Description: L'axe paramétré n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401602 Paramètre AxisNo dans FC 16 non autorisé

Description: L'axe paramétré n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401702 Paramètre SpindleIFNo dans FC 17 non autorisé

Description: La broche paramétrée n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401805 Paramètre AxisNo dans FC 18 non autorisé

Description: L'axe / la broche paramétré(e) n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401901 Paramètre BAGNo pas autorisé dans le FC 19

Description: Le GMF / canal paramétré n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

401902 Paramètre ChanNo pas autorisé dans le FC 19

Description: Le canal paramétré n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

402401 Paramètre BAGNo pas autorisé dans le FC 24

Description: Le GMF / canal paramétré n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

402402 Paramètre ChanNo pas autorisé dans le FC 24

Description: Le GMF / canal paramétré n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

402501 Paramètre BAGNo pas autorisé dans le FC 25

Description: Le GMF / canal paramétré n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

402502 Paramètre ChanNo pas autorisé dans le FC 25

Description: Le GMF / canal paramétré n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

402601 Paramètre BAGNo pas autorisé dans le FC 26

Description: Le GMF / canal paramétré n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

402602 Paramètre ChanNo pas autorisé dans le FC 26

Description: Le GMF / canal paramétré n'existe pas.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger le paramètre.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

410141 Gestion d'outils : le nombre de stations de chargement est trop grand

Description: La configuration de l'AP dans le DB4 fait apparaître plus de 32 stations de chargement
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger la mise en service de la gestion d'outils
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

410142 Gestion d'outils : le nombre de supports d'outil est trop grand

Description: La configuration de l'AP dans le DB4 fait apparaître plus de 32 supports d'outil
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger la mise en service de la gestion d'outils
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

410143 Gestion d'outils : le nombre de revolvers est trop grand

Description: La configuration de l'AP dans le DB4 fait apparaître plus de 32 revolvers
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Corriger la mise en service de la gestion d'outils
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

410144 Gestion d'outils : Numéro de magasin %Z défini plusieurs fois

Description: Le numéro de magasin a été défini plusieurs fois.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Les magasins, les broches, les points de chargement doivent être définis sans ambiguïté dans les différentes zones TO.
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

410150 Zone dans la liste de décodage des groupes M trop grande

Description: Le nombre de groupes M dans l'AP est trop grand.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Diminuer le nombre de groupes
Poursuite du programme: Interne

410151 Les données du magasin nécessaires à la gestion d'outils ne figurent pas dans l'AP.

Description: Les données du magasin ne figurent pas dans l'AP. La mise en service est incomplète, bien que l'option Gestion d'outils soit activée.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: A la mise en service de la gestion d'outils, actionner la touche logicielle 'Créer données AP' sur HMI Advanced. Ou créer les données dans le bloc de données DB4 à partir de DBB64.
Poursuite du programme: Interne

410160 La configuration Profibus pour DP1 est trop grande

Description: La zone de données interne pour la configuration Profibus est trop grande.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Définir et charger une configuratino Profibus plus petite
Poursuite du programme: Interne

410900 M sur N : le signal d'appel n'a pas été prolongé

Description: L'opération de commutation qui a été initiée n'a pas été menée à terme
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Confirmer un nouvelle fois le menu canal sur la HMI
Poursuite du programme: Interne

410901 M sur N : la HMI 1 ne réagit pas aux tentatives d'éviction

Description: La HMI à commuter ne réagit pas
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Confirmer un nouvelle fois le menu canal sur la HMI
Poursuite du programme: Interne

410902 M sur N : la HMI ne se met pas hors ligne

Description: La HMI à commuter ne réagit pas
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Confirmer un nouvelle fois le menu canal sur la HMI

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Interne

410903 M sur N : la HMI 2 ne réagit pas aux tentatives d'éviction

Description: La HMI à commuter ne réagit pas
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Confirmer un nouvelle fois le menu canal sur la HMI
Poursuite du programme: Interne

410904 M sur N : la HMI 2 ne se met pas hors ligne

Description: La HMI à commuter ne réagit pas
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Confirmer un nouvelle fois le menu canal sur la HMI
Poursuite du programme: Interne

410905 M sur N : pas de liaison de la HMI avec l'interface assignée

Description: La HMI à commuter n'établit pas de liaison avec la CN
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Confirmer un nouvelle fois le menu canal sur la HMI
Poursuite du programme: Interne

410906 M sur N : il manque un signe de vie d'une HMI

Description: La liaison avec la CN a été coupée
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Vérifier la liaison avec la HMI
Poursuite du programme: Interne

411101 Le paramètre Axis n'est pas autorisé dans le FB 11

Description: Le paramètre Axis a une valeur qui ne se trouve pas dans la plage admise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Utiliser un numéro d'axe valide
Poursuite du programme: Interne

411501 version erronée FB 15, > effacement général, FB15 pas repris du projet

Description: Le FB 15 est incompatible avec le programme de base utilisé.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Effacement général de l'AP. Utiliser la version correcte du programme de base.
Poursuite du programme: Interne

411502 La version du programme de base de l'AP est erronée.

Description: Le FB 15 est incompatible avec le programme de base utilisé.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Charger le programme de base compatible avec la version du NCK.
Poursuite du programme: Interne

428201 Défaut de diagnostic

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

428221 Alarme de diagnostic de l'adresse de diagnostic %Z

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428601 Défaillance module châssis d'extension

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428602 Répétition défaillance module châssis d'extension

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428603 Défaillance module maître DP

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428604 Défaillance d'un esclave DP

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428605 Défaut d'un esclave DP

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428606 Répétition sur châssis d'extension, erreur de paramétrage

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428607 Répétition sur esclave DP, erreur de paramétrage

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

428608 Répétition sur esclave DP, différence entre consigne de configuration et configuration réelle

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428621 Défaillance du châssis d'extension

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428622 Reconnexion d'un châssis d'extension, différence entre consigne de configuration et configuration réelle

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428623 Défaillance d'un système DP maître, bus : %2

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428624 Défaillance d'un esclave DP, bus : %2, esclave : %1

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428625 Reconnexion d'un esclave DP avec défaut, bus : %2, esclave : %1

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428626 Reconnexion d'un châssis d'extension, erreur de paramétrage

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428627 Reconnexion d'un esclave DP, erreur de paramétrage, bus : %2, esclave : %1

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

428628 Reconnexion d'un esclave DP, différence entre consigne de configuration et configuration réelle, bus : %2, esclave : %1

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428630 Défaillance du système PROFINET-IO

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428631 Défaillance d'un périphérique PROFINET, périphérique : %Z

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428632 Reconnexion d'un périphérique PROFINET avec défaut, périphérique : %Z

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428633 Reconnexion d'un périphérique PROFINET, différence entre consigne de configuration et configuration réelle, périphérique : %Z

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

428634 Reconnexion d'un périphérique PROFINET, erreur de paramétrage, périphérique : %Z

Description: OB82 ou OB86 a été déclenché.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Remédier à la cause affichée du défaut
Poursuite du programme: Mise hors tension, puis remise sous tension de la commande.

800000 Erreur: Groupe HiGraph FC %A, graphe nº %N, état %Z

Description: -
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

810001 Erreur événement_OB, STEP7 requis pour analyser l'erreur

Description: Message d'erreur abrégé envoyé par l'AP. STEP7 est requis pour une analyse plus précise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Effectuer un diagnostic avec STEP7.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Interne

810002 erreur synchrone, STEP7 requis pour analyser l'erreur

Description: Message d'erreur abrégé envoyé par l'AP. STEP7 est requis pour une analyse plus précise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Effectuer un diagnostic avec STEP7.
Poursuite du programme: Interne

810003 erreur asynchrone, STEP7 requis pour analyser l'erreur

Description: Message d'erreur abrégé envoyé par l'AP. STEP7 est requis pour une analyse plus précise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Effectuer un diagnostic avec STEP7.
Poursuite du programme: Interne

810004 Evénement d'arrêt / interruption, STEP7 requis pour analyser l'erreur

Description: Message d'erreur abrégé envoyé par l'AP. STEP7 est requis pour une analyse plus précise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Effectuer un diagnostic avec STEP7.
Poursuite du programme: Interne

810005 Evénement d'exécution BZ, STEP7 requis pour analyser l'erreur

Description: Message d'erreur abrégé envoyé par l'AP. STEP7 est requis pour une analyse plus précise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Effectuer un diagnostic avec STEP7.
Poursuite du programme: Interne

810006 Erreur événement de communication, STEP7 requis pour analyser l'erreur

Description: Message d'erreur abrégé envoyé par l'AP. STEP7 est requis pour une analyse plus précise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Effectuer un diagnostic avec STEP7.
Poursuite du programme: Interne

810007 Erreur événement de système H/F, STEP7 requis pour analyser l'erreur

Description: Message d'erreur abrégé envoyé par l'AP. STEP7 est requis pour une analyse plus précise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Effectuer un diagnostic avec STEP7.
Poursuite du programme: Interne

810008 Erreur données de diagnostic de modules, STEP7 requis pour analyser l'erreur

Description: Message d'erreur abrégé envoyé par l'AP. STEP7 est requis pour une analyse plus précise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Visualisation d'alarme, éventuellement arrêt de l'AP.
Poursuite du programme: Interne

810009 Evénement de diagnostic utilisateur, STEP7 requis pour analyser l'erreur

Description: Message d'erreur abrégé envoyé par l'AP. STEP7 est requis pour une analyse plus précise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Effectuer un diagnostic avec STEP7.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Poursuite du programme: Interne

810015 Evènement de diagnostic module, analyse des erreurs nécessaire via STEP7

Description: Message d'erreur abrégé envoyé par l'AP. STEP7 est requis pour une analyse plus précise.
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: Effectuer un diagnostic avec STEP7.
Poursuite du programme: Interne

830000 Message: Groupe HiGraph FC %A, graphe nº %N, état %Z

Description: -
Réaction: Visualisation de l'alarme.
Remède: -
Poursuite du programme: Interne

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Liste des numéros d'actions

3

No. 1

Description: Exécution de la phase Init (en interne, après Power On, initialisation des tâches)

No. 2

Description: Exécution d'un Reset (Reset du signal VDI, Reset GMFC ou après Power On)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 3

Description: Activation des blocs Reset-Init
(initiée par le signal VDI Reset)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 4

Description: Exécution d'un Reset, la fin du programme a été reconnue (bloc CN M30)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 5

Description: Passage du mode de fonctionnement au mode "MDA" ou "AUTO"
(Signal Vdi : signaux GMFC)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :

1. Le canal est activé (programme en cours d'exécution, recherche de bloc, chargement de paramètres machine)
2. L'autre mode de fonctionnement a déjà démarré.
3. Un canal a quitté le GMFC à la suite d'une interruption.
4. Ecrasement en mémoire

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :

1. Interrompre le programme avec la touche Reset
   ou arrêter le programme avec la touche Arrêt (pas pendant une recherche de bloc et pas pendant le chargement de paramètres machine)
2. Interrompre le programme avec la touche Reset
3. Interrompre le programme avec la touche Reset ou attendre l'achèvement de la fonction Interruption.
4. Désactiver l'écrasement en mémoire

No. 6

Description: Passage automatique d'un mode de fonctionnement interne
au mode de fonctionnement réglé en externe.
Exemple avec Apprentissage : mode de fonctionnement interne = Automatique ou MDA
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 7

Description: Passage du mode de fonctionnement à un mode manuel
(signal Vdi : signaux GMFC, JOG, TEACH_IN, RE)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Profondeur d'imbrication excessive
Différents évènements peuvent entraîner l'interruption du processus d'usinage en cours
Des programmes ASUP (sous-programmes asynchrones) sont activés en fonction de l'événement. Ces programmes peuvent être interrompus de la même façon que le programme utilisateur. Pour des raisons de mémorisation, les programmes ASUP ne peuvent pas avoir une profondeur d'imbrication quelconque.
Exemple :
Une Interruption interrompt l'exécution du programme en cours. D'autres interruptions prioritaires interrompent les exécutions des programmes ASUP activés au préalable.
2. Le canal est activé (programme en cours d'exécution, recherche de blocs, chargement de paramètres machine)
3. Un canal a quitté le GMFC à la suite d'une interruption.
4. Ecrasement en mémoire
Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Interrompre le programme avec la touche Reset
2. Interrompre le programme avec la touche Reset
ou arrêter le programme avec la touche Arrêt (pas pendant une recherche de bloc et pas pendant le chargement de paramètres machine)
3. Interrompre le programme avec la touche Reset ou attendre l'achèvement de la fonction Interruption.
4. Désactiver l'écrasement en mémoire

No. 8

Description: Sélection de l'Ecrasement en mémoire (instruction Pi)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 9

Description: Désélection de l'Ecrasement en mémoire (instruction Pi)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 10

Description: Exécution d'un "ASUP" d'interruption utilisateur
(signal Vdi, interface ASUP, interface numérique-analogique)
Des alarmes peuvent être activées avec le paramètre machine "HW_DEBUG_MASK" (uniquement pour des tests).
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal est activé pour une recherche de blocs ou le chargement de paramètres machine.
2. Le canal est arrêté, il faut lancer l'ASUP "ASUP_START_MASK" et le bloc actuel n'est pas réorganisable.
3. Le point de référence n'a pas encore été accosté.
4. Un défaut s'est produit dans la réorganisation du freinage.
Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Attendre la fin de la recherche de blocs ou la fin du chargement des paramètres machine ou bien interrompre le programme avec la touche Reset.
2. Activer le changement de bloc jusqu'à un bloc CN réorganisable.
3. Effectuer la prise de référence ou ignorer cet état en faisant appel au paramètre machine"ASUP_START_MASK".

No. 11

Description: Exécution d'un "ASUP" d'interruption utilisateur avec un retrait rapide
(signal Vdi, interface Asup, interface numérique-analogique)
Comme INTERRUPT

No. 12

Description: Exécution d'un "ASUP" d'interruption utilisateur en limite de bloc
(signal Vdi, interface Asup, interface numérique-analogique)
Comme INTERRUPT

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 13

Description: Exécution d'un retrait rapide
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 14

Description: Déplacement de l'outil (uniquement avec gestion des outils) (instruction Pi)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 15

Description: Exécution d'un effacement de parcours restant ou d'une synchronisation d'axe.
(Signal Vdi : effacement de parcours restant ou mode poursuite)
Mode poursuite : par ex. : Lors de l'activation de la régulation des axes
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Profondeur d'imbrication excessive
2. Défaut de réorganisation du freinage

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Interrompre le programme
2. Interrompre le programme

No. 16

Description: Interruption de la répétition du sous-programme.
(Signal Vdi : Effacer le nombre de répétitions du sous-programme)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Profondeur d'imbrication excessive
2. Défaut de réorganisation du freinage

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Interrompre le programme
2. Interrompre le programme

No. 17

Description: Interruption du traitement du sous-programme.
(Signal Vdi : Interruption du niveau du programme)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Profondeur d'imbrication excessive
2. Défaut de réorganisation du freinage

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Interrompre le programme
2. Interrompre le programme

No. 18

Description: Activation de l'exécution bloc par bloc.
(Signal Vdi : activer l'exécution bloc par bloc)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 19

Description: Désactivation de l'exécution bloc par bloc.
(Signal Vdi : Désactiver l'exécution bloc par bloc)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 20

Description: Activation de l'exécution des blocs, bloc par bloc.
(Variable OPI et signal Vdi : activer l'exécution bloc par bloc)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 21

Description: Activation du décodage bloc par bloc.
(Variable OPI et signal Vdi : activer l'exécution bloc par bloc)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Profondeur d'imbrication excessive
2. Défaut de réorganisation du freinage

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Attendre l'achèvement du sous-programme asynchrone (ASUP) précédent ou interrompre le programme
2. Interrompre le programme

No. 22

Description: Activation du programme principal bloc par bloc.
(Variable OPI et signal Vdi : activer l'exécution bloc par bloc)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 23

Description: Activation du déplacement bloc par bloc.
(Variable OPI et signal Vdi : activer l'exécution bloc par bloc)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 24

Description: Lancement de l'exécution du programme,
(signal Vdi, Départ programme)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le programme est à l'état activé
2. Une réaction d'alarme s'est produite :
   qui empêche le départ du programme,
   ou qui rend un freinage obligatoire.
3. La prise de référence n'a pas encore eu lieu

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Aucune
2. Réaliser la condition de suppression de l'alarme
3. Exécuter la prise de référence

No. 25

Description: Lancement de l'exécution du programme (communication des canaux, Départ programme :START)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le programme est à l'état activé
2. Une réaction d'alarme s'est produite :
   qui empêche le départ du programme,
   ou qui rend un freinage obligatoire.
3. La prise de référence n'a pas encore eu lieu
4. Un mode de fonctionnement erroné a été sélectionné (Automatique uniquement)

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Sécuriser le Départ programme avec WAITE
2. Réaliser la condition de suppression de l'alarme
3. Exécuter la prise de référence
4. Sélectionner le mode de fonctionnement du programme

No. 26

Description: Lancement poursuite de l'exécution du programme,
(signal Vdi, Départ programme)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le programme est à l'état activé
2. Une réaction d'alarme s'est produite :
   qui empêche le départ du programme,
   ou qui rend un freinage obligatoire.
3. La prise de référence n'a pas encore eu lieu

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Aucune
2. Réaliser la condition de suppression de l'alarme
3. Exécuter la prise de référence

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 27

Description: Lancement poursuite de l'exécution sélectionnée
(signal Vdi, Départ programme)
(mode JOG ou Point de référence)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Un mouvement en mode JOG est actif
2. Une réaction d'alarme s'est produite :
qui empêche le départ du programme,
ou qui rend un freinage obligatoire.

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Aucune
2. Réaliser la condition de suppression de l'alarme

No. 28

Description: ! La fonction Numérisation a été supprimée !
Lancement de l'exécution dans le sous-mode de fonctionnement Numérisation
(signal Vdi, Départ programme)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Un mouvement en mode JOG est actif
2. Une réaction d'alarme s'est produite :
qui empêche le départ du programme,
ou qui rend un freinage obligatoire.
3. La prise de référence n'a pas encore eu lieu.

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Aucune
2. Réaliser la condition de suppression de l'alarme
3. Exécuter la prise de référence

No. 29

Description: Arrêt de tous les axes
(Signal Vdi, Stopall ou touche Reset)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 30

Description: Exécution d'un arrêt de programme (bloc CN, M0)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 31

Description: Arrêt du déplacement JOG.
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 32

Description: ! La fonction Numérisation a été supprimée !
Arrêt du traitement de numérisation.
(signal Vdi, Arrêt CN)
Il ne devrait s'ensuivre aucune alarme.

No. 33

Description: Lancement du traitement sélectionné
(signal Vdi, Départ programme)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Une commutation de processus est activée (changement de mode de fonctionnement,
activation et désactivation de l'écrasement des données en mémoire)
2. Une réaction d'alarme s'est produite :
qui empêche le départ du programme,
ou qui rend un freinage obligatoire.
3. Un processus est en cours (programme CN, recherche de blocs, chargement de paramètres machine)

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Aucune
2. Réaliser la condition de la suppression de l'alarme
3. Aucune

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 34

Description: Arrêt du traitement activé
(signal Vdi, Arrêt CN)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 35

Description: Lancement du traitement des paramètres machine (instruction Pi)
(le fichier INI se trouve déjà dans le NCK)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 36

Description: Lancement du traitement des paramètres machine (instruction Pi)
(le fichier INI se trouve sur une source externe (par ex. sur MMC)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 37

Description: Arrêt pour cause de GMFC bloc par bloc
(signal Vdi, type ind. A, après l'arrêt dans un autre canal de ce GMFC)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 38

Description: Arrêt pour cause de GMFC bloc par bloc
(signal Vdi, type ind. B, après l'arrêt en limite de bloc dans un autre canal de ce GMFC)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 39

Description: Arrêt parce que la fin d'un OverstoreBuffers "_N_OSTOREXX_SYF" a été atteinte.
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 40

Description: Lancement du prétraitement des blocs (bloc CN, Stopre)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 41

Description: Arrêt du traitement en limite de bloc (bloc CN, 00/M01)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 42

Description: Arrêt du traitement en limite de bloc
(alarme, signal Vdi : arrêt CN en limite de bloc)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 43

Description: Arrêt à la fin d'un sous-programme asynchrone si le lancement s'est fait depuis l'état "en arrêt" (commande interne)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 44

Description: Sélection du programme (instruction Pi)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 45

Description: Sélection du programme qui se trouve encore sur la source externe (instruction Pi).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 46

Description: Sélection du programme d'un autre canal (communication des canaux, bloc CN INIT)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 47

Description: Mémorisation de la définition d'un ASUP activable (instruction Pi).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 48

Description: Activation de tous les paramètres machine avec l'attribut (NEW_CONF) (instruction Pi).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 49

Description: Effacement de toutes les alarmes avec la condition d'effacement CANCELCLEAR (instruction Pi, touche Annuler).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 50

Description: Poursuite de la recherche de blocs (bloc CN:= Stopre).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 51

Description: Lancement de la recherche de blocs (instruction Pi).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 52

Description: Poursuite de la recherche de blocs (instruction Pi).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 53

Description: ! La fonction Numérisation a été supprimée !
Activation de la numérisation (instruction Pi).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 54

Description: ! La fonction Numérisation a été supprimée !
Désactivation de la numérisation (instruction Pi).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 55

Description: Activation du générateur de fonctions (instruction Pi).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 56

Description: Désactivation du générateur d'alarmes (instruction Pi).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 57

Description: Attente d'un marqueur de programme (communication des canaux, bloc CN, WAITM).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 58

Description: Attente d'une fin de programme (communication des canaux, bloc CN, WAITE).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 59

Description: Sélection d'un programme d'un autre canal avec synchronisation
(communication des canaux, bloc CN : INIT + SYNC)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 60

Description: Attente de l'acquittement en provenance du MMC (bloc CN, MMC_CMD).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 61

Description: Activation du masquage de blocs Slash
(signal Vdi : masquage de blocs)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Profondeur d'imbrication excessive
Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Attendre l'achèvement du sous-programme asynchrone (ASUP) précédent ou arrêter le programme

No. 62

Description: Désactivation du masquage de blocs Slash
(signal Vdi : masquage de blocs)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Profondeur d'imbrication excessive
Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Attendre l'achèvement du sous-programme asynchrone (ASUP) précédent ou arrêter le programme

No. 63

Description: Activation de la marche d'essai
(signal Vdi : correction du rapide)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Profondeur d'imbrication excessive
2. Un défaut s'est produit dans la réorganisation du freinage.
Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Attendre l'achèvement du sous-programme asynchrone (ASUP) précédent ou arrêter le programme
2. Arrêter le programme

No. 64

Description: Désactivation de la marche d'essai
(signal Vdi : correction du rapide)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Profondeur d'imbrication excessive
2. Un défaut s'est produit dans la réorganisation du freinage.
Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Attendre l'achèvement du sous-programme asynchrone (ASUP) précédent ou arrêter le programme
2. Arrêter le programme

No. 65

Description: Activation du blocage de la lecture du bloc principal
(signal Vdi : blocage de la lecture)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 66

Description: Désactivation du blocage de la lecture du bloc principal
(signal Vdi : blocage de la lecture)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 67

Description: Arrêt en limite de bloc (alarme)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 68

Description: Arrêt de tous les axes (alarme)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 69

Description: Activation du test du programme
(signal Vdi : test du programme)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. La gestion des outils est activée.
2. Le canal NCK n'est pas à l'état Ready.

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Sauvegarder les données d'outil
2. Arrêter le programme ou le processus avec la touche Reset ou attendre la fin du programme

No. 70

Description: Désactivation du test du programme
(signal Vdi : test du programme)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal NCK n'est pas à l'état Ready.

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Arrêter le programme ou le processus avec la touche Reset ou attendre la fin du programme

No. 71

Description: Arrêt à la fin de la préparation des blocs (alarme)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 72

Description: Arrêt à la fin de la préparation des blocs (alarme)
avec ensuite réorganisation de la préparation des blocs.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Profondeur d'imbrication trop grande.

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Attendre l'achèvement du sous-programme asynchrone ASUP précédent ou arrêter le programme

No. 73

Description: Arrêt conditionnel en fin de bloc. Si le motif de l'arrêt "Arrêt en fin de bloc" subsiste
après la relance du programme avec Départ programme, un nouvel arrêt se produit.
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 74

Description: Arrêt conditionnel en fin de bloc. Malgré le départ CN, aucun bloc n'est envoyé comme bloc principal pour exécution, que ce soit par l'interpréteur ou par la fonction de prétraitement des blocs).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 75

Description: Arrêt du prétraitement des blocs (alarme)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 76

Description: Mouvement de retrait avec G33 et Stop.
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 77

Description: Attente conditionnel d'un marqueur de programme (bloc CN, WAITMC).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 78

Description: Pose d'un marqueur (bloc CN, SETM)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 79

Description: Effacement d'un marqueur (bloc CN, CLEARM)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 80

Description: Sélection d'un bloc CN (instruction Pi)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 81

Description: Blocage du programme CN en cours de traitement
pour cause d'édition (instruction Pi)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 82

Description: Lancement d'un programme dans le sous-mode de fonctionnement TeachIn
(signal Vdi, Départ programme)
voir STARTSIG et MODESWITCHOAPROGMODE

No. 83

Description: Poursuite d'un programme dans le sous-mode de fonctionnement TeachIn
(signal Vdi, Départ programme)
voir STARTSIG et MODESWITCHOAPROGMODE

No. 84

Description: Réorganisation du traitement des blocs
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 85

Description: Activation d'une interruption utilisateur "ASUP" dans un mode de fonctionnement manuel (Jog, Ref, ...)
(signal Vdi, interface Asup, interface numérique-analogique)
voir INTERRUPT

No. 86

Description: Activation d'une interruption utilisateur "ASUP". Exécutée uniquement à l'état READY du canal.
(Signal Vdi, interface Asup, interface numérique-analogique)
voir INTERRUPT

No. 87

Description: Exécution d'une interruption utilisateur "ASUP".
(Signal Vdi, interface Asup, interface numérique-analogique)
Evénement collecteur de tous les signaux d'interruption.
Cet événement détermine les interruptions concrètes
qui peuvent être déclenchées.
Elles peuvent être les suivantes :
INTERRUPT
INTERRUPTFASTLIFTOFF
INTERRUPTBLSYNC
INTERRUPT_TOPROG_NOEPOS
INTERRUPT_START
voir INTERRUPT

No. 88

Description: Arrêt du traitement
(signal Vdi, arrêt GMFC)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 89

Description: Activation de tous les paramètres machine avec l'attribut (NEW_CONF)
(bloc CN, NEW_CONF)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 90

Description: Activation de tous les paramètres machine avec l'attribut (NEW_CONF)
(bloc CN, NEW_CONF dans la recherche de blocs)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 91

Description: Poursuite du traitement par l'interpréteur (arrêt interne du prétraitement des blocs).
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 92

Description: Verrouillage pour sauvegarde des données
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
Le canal NCK n'est pas à l'état Arrêt.

No. 93

Description: Activer les données utilisateur.
Par exemple, les longueurs d'outil qui viennent d'être modifiées via MMC deviennent immédiatement actives dans le programme en cours.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal NCK n'est pas arrêté
2. Le canal est arrêté et
   le bloc courant n'est pas réorganisable.

Mesures pouvant être prises :
1. Appuyer sur la touche Arrêt /Bloc par bloc/Reset/StopAtEnd (dans Auto).
2. Activer le changement de bloc jusqu'à un bloc CN réorganisable.

No. 94

Description: Ecrire la version AP utilisateur dans le fichier de version.
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 95

Description: Service Pi Changer de système de mesure
Ne devrait survenir dans aucune alarme car le service PI pourrait, le cas échéant, être acquitté négativement.

No. 96

Description: Couper le système
(signal Vdi)
Ne devrait survenir dans aucune alarme.

No. 97

Description: Coupler PI de recherche de blocs dans le mode 5.
Dans ce mode, la recherche de blocs est simulée
par un traitement du programme sous "Marche d'essai du programme"
jusqu'au bloc recherché.

No. 98

Description: Immobilisation étendue et retrait

No. 99

Description: La recherche de blocs (d'une manière générale) est en cours d'activation.
Aucune alarme ne devrait se produire car, le cas échant, seul le service PI pourrait être acquitté négativement.

No. 100

Description: Recherche de blocs intégrée, cela signifie qu'une recherche de blocs est relancée sur un programme arrêté.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 101

Description: Le décalage d'origine externe est activé via l'AP.
Pour cela, la trajectoire est stoppée, une réorganisation effectuée, l'interpréteur commuté, puis REPOS sélectionné et la trajectoire reprend automatiquement.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal ne se trouve pas dans le mode AUTO ou MDA.
2. Le canal est arrêté
et le bloc courant n'est pas réorganisable.

Mesures pouvant être prises :
1. Sélectionner Auto ou MDA.
2. Activer le changement de blocs jusqu'à un bloc CN organisable.

No. 102

Description: Le type bloc par bloc 3 est activé.
Avec le type bloc par bloc 3, le programme s'arrête à tous les blocs principaux.
A la différence du type bloc par bloc 1, l'instruction SBLOF du programme pièce est ignorée.

No. 103

Description: Arrêt du mouvement d'un axe individuel
(signal Vdi)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
L'axe ne se trouve pas sous le contrôle de l'AP
(Exception : ancien comportement avec axe d'oscillation)

No. 104

Description: Arrêt du mouvement d'un axe individuel par une alarme
/alarme)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
L'axe ne se trouve pas sous le contrôle de l'AP
(Exception : ancien comportement avec axe d'oscillation)

No. 105

Description: Poursuite du mouvement d'un axe individuel
(signal Vdi)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
L'axe n'a pas été arrêté au préalable.
Dans un premier temps, pas pour tous les types d'axe.

No. 106

Description: Interruption du mouvement d'un axe individuel
(signal Vdi)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
L'axe ne se trouve pas sous le contrôle de l'AP.
Dans un premier temps, pas pour tous les types d'axe.

No. 107

Description: Effacement du parcours restant dans le mouvement d'un axe individuel
(signal Vdi)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
L'axe ne se trouve pas sous le contrôle de l'AP.
Dans un premier temps, pas pour tous les types d'axe.

No. 108

Description: Activation : L'axe sera dorénavant sous le contrôle de l'AP
(signal Vdi)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
L'axe ne se trouve pas sous le contrôle de l'AP.
Dans un premier temps, pas pour tous les types d'axe.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 109

Description: Désactivation : L'axe sera dorénavant sous le contrôle de l'AP (signal Vdi)
Cela est autorisé uniquement dans les cas suivants :
L'axe est un axe d'exécution des blocs ou un axe neutre.
Dans un premier temps, pas pour tous les types d'axe.

No. 110

Description: en préparation

No. 111

Description: en préparation

No. 112

Description: en préparation

No. 113

Description: en préparation

No. 114

Description: en préparation

No. 115

Description: L'évènement est déclenché par le front positif du signal AP "Repos-Mode-Edge".
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal est activé (programme en cours d'exécution, recherche de bloc, chargement de paramètres machine)

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Interrompre le programme avec la touche Reset
ou arrêter le programme avec la touche Arrêt (pas pendant une recherche de bloc et pas pendant le chargement de paramètres machine)

No. 116

Description: Activation des commandes de la gestion des outils (signal Ch-Vdi)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal NCK ne se trouve pas à l'état Ready.

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Interrompre le programme ou le processus avec la touche Reset
ou attendre la fin du programme

No. 117

Description: Désactivation des commandes de la gestion des outils (signal Ch-Vdi)
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal NCK ne se trouve pas à l'état Ready.

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Interrompre le programme ou le processus avec la touche Reset
ou attendre la fin du programme

No. 118

Description: La commutation des limitations Safety désirées (SES) est toujours autorisée.

No. 119

Description: Stop-Run, cela signifie que le NCK s'arrête automatiquement sur un bloc défini avec l'OPI.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. La commande ne se trouve pas dans le mode Automatique.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 120

Description: Relèvement rapide sur un axe individuel
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
L'axe ne se trouve pas sous le contrôle de l'AP.

No. 121

Description: Arrêt du relèvement rapide sur un axe individuel
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
L'axe ne se trouve pas sous le contrôle de l'AP
L'axe individuel n'exécute pas un relèvement rapide

No. 122

Description: Uniquement pour des tests et uniquement sur des systèmes Assertion.

No. 123

Description: PI _N_STRTLK Activation du Blocage global du démarrage
toujours autorisée

No. 124

Description: PI _N_STRTUL Désactivation du Blocage global du démarrage
toujours autorisée

No. 125

Description: Commutation implicite du mode de fonctionnement sur JOG au début d'un "mouvement Jog" en Automatique.
Voir à ce sujet $MN_JOG_MODE_MASK
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Un canal a quitté le GMFC à la suite d'une interruption.
2. Ecrasement des données en mémoire

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Interrompre le programme avec la touche Reset ou attendre la fin de la fonction Interruption.
2. Désélectionner l'écrasement des données en mémoire

No. 126

Description: Retour implicite du mode de fonctionnement Automatique à la fin d'un "mouvement Jog" lancé en automatique.
Voir à ce sujet $MN_JOG_MODE_MASK
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Un canal a quitté le GMFC à la suite d'une interruption.
2. Écrasement des données en mémoire

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Interrompre le programme avec la touche Reset ou attendre la fin de la fonction Interruption.
2. Désélectionner l'écrasement des données en mémoire

No. 127

Description: La simulation de la recherche de blocs doit être lancée, cela signifie que le résultat des calculs sera affiche sur la HMI.
Même après la recherche de blocs, il n'y a PAS de déplacement.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal n'est pas à l'état RESET.

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Appuyer sur la touche Reset

No. 128

Description: L'exécution de la plage de programme a été refusée.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal n'est pas à l'état RESET.
2. Le canal n'est pas en Automatique.

Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Appuyer sur la touche Reset
2. Commuter sur Automatique.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

No. 129

Description: Service PI La sélection du contrôle de syntaxe "_N_CHKSEL" a été refusée.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal n'est pas à l'état RESET.
Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Appuyer sur la touche Reset

No. 130

Description: Service PI Le lancement du contrôle de syntaxe "_N_CHKRUN" a été refusé.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
1. Le canal n'est pas à l'état RESET.
Les mesures à prendre peuvent être les suivantes :
1. Appuyer sur la touche Reset

No. 131

Description: Service PI Le lancement du contrôle de syntaxe "_N_CHKABO" a été refusé.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
Cela ne devrait pas se produire.

No. 132

Description: Service PI _N_NCKMOD (BIT-1) a été refusé.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
Cela ne devrait pas se produire.

No. 133

Description: Service PI _N_NCKMOD (BIT-1) a été refusé.
Cela n'est pas autorisé dans les cas suivants :
Cela ne devrait pas se produire.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Réactions du système 4

4.1 Réactions du système aux alarmes SINUMERIK

Descripteur COMPBLOCKWITHREORG

Effet La fonction de préparation des blocs a détecté une erreur qui peut être éludée par une modification du programme. Une réorganisation sera effectuée après la modification du programme.

- Réorganiser également le bloc de correction.

Descripteur COMPENSATIONBLOCK

Effet La fonction de préparation des blocs a détecté une erreur qui peut être éludée par une modification du programme.

- Bloc de correction.

Descripteur FOLLOWUP

Effet Axes en poursuite.

- La CN commute en mode de fonctionnement en poursuite.

Descripteur ARRET INTERPRETEUR

Effet Abandon de l'exécution du programme une fois que tous les blocs préparés (tampon IPO) ont été traités.

- Arrêt interpréteur

Descripteur LOCALREACTION

Effet

- Réaction d'alarme locale

Descripteur NOALARMREACTION

Effet

- Aucune réaction d'alarme

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Descripteur NOREADY | NCKREACTIONVIEW

Effet Annulation NCK prête : freinage rapide actif (c.-à-d. avec courant de freinage maximum) de tous les entraînements - annulation du déblocage des régulateurs de tous les axes de la CN - chute du relais CN Ready.

- CN non opérationnelle.

Descripteur NOREADY | BAGREACTIONVIEW

Effet Annulation GMFC prêt : freinage rapide actif (c.-à-d. avec courant de freinage maximum) de tous les entraînements de ce GMFC - annulation du déblocage des régulateurs des axes CN correspondants.

- GMFC non opérationnel.

Descripteur NOREADY

Effet Annulation canal prêt : freinage rapide actif (c.-à-d. avec courant de freinage maximum) de tous les entraînements de ce canal - annulation du déblocage des régulateurs des axes CN correspondants.

- Canal non opérationnel.

Descripteur NONCSTART

Effet Démarrage d'un programme impossible dans ce canal.

- Blocage de Départ CN dans ce canal.

Descripteur NOREFMARK

Effet Les axes de ce canal doivent être référencés à nouveau.

- Référencer à nouveau les axes de ce canal.

Descripteur SETVDI

Effet Réglage du signal d'interface VDI Alarme.

- Les signaux d'interface sont mis à "1".

Descripteur SHOWALARM

Effet Alarme affichée sur la MMC.
Visualisation d'alarme

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Descripteur STOPBYALARM

Effet Arrêt de rampe de tous les axes du canal.
- Suspension programme en cas d'alarme.

Descripteur STOPATENDBYALARM

Effet Arrêt à la fin du bloc.
- En cas d'alarme, arrêt CN en fin de bloc.

Descripteur SHOWALARMAUTO

Effet L'alarme s'affiche si le bit 0 du paramètre machine ENABLE_ALARM_MASK est mis à 1. Paramétrer cette réaction si l'alarme doit être déclenchée seulement en mode automatique, sans commande manuelle d'un opérateur.
- Réaction d'alarme en mode automatique.

Descripteur SHOWWARNING

Effet L'alarme s'affiche si le bit 1 du paramètre machine ENABLE_ALARM_MASK est mis à 1. Cette alarme sert d'avertissement devant être ignoré en temps normal.
- Affichage d'alarmes

Descripteur ALLBAGS_NOREADY

Effet Le signal prêt est supprimé dans tous les GMFC. La réaction est celle d'un NCKREACTIONVIEW|NOREADY, à la différence que le relais NC-READY n'est pas supprimé et que le bit VDI correspondant n'est pas mis à 1. Ceci est par exemple nécessaire en cas d'arrêt d'urgence.
- GMFC non opérationnel.

Descripteur DELAY_ALARM_REACTION

Effet Si cette réaction d'alarme est configurée dans la gestion des alarmes, toutes les réactions qui se produisent désormais seront tamponnées de manière spécifique au canal et, ainsi, non actives. Les alarmes s'affichent sur la MMC. Les réactions concernant les GMFC et NCK sont acheminées. La réaction peut être annulée par l'activation de l'appel de clearDelayReaction ou par une alarme configurée en NO_DELAY_ALARM_REACTION. Ainsi toutes les réactions d'alarme retardées seront activées.
- Toutes les réactions d'alarme spécifiques aux canaux sont retardées en cas d'alarme ; affichage des alarmes.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Descripteur NO_DELAY_ALARM_REACTION

Effet Annulation de l'état DELAY_ALARM_REACTION.

- Annulation du retard des réactions d'alarme.

Descripteur ONE_IPO_CLOCK_DELAY_ALARM_REACTION

Effet Lors de la transmission d'une alarme, toutes les réactions seront retardées d'un cycle. Cette fonctionnalité est devenue nécessaire avec le développement de ESR.

- Toutes les réactions d'alarme sont retardées d'une fréquence IPO (fréquence d'interpolation) en cas d'alarme.

4.2 Critères d'annulation des alarmes

Descripteur CANCELCLEAR

Effet Pour annuler l'alarme dans n'importe quel canal, appuyer sur la touche Cancel (annuler). Elle peut également être annulée au moyen de la touche de démarrage du programme pièce.

- Annuler l'alarme au moyen de la touche d'effacement ou DÉMARRAGE CN.

Descripteur CLEARHIMSELF

Effet Alarme à auto-suppression. L'alarme n'est pas annulée par une manipulation, mais de manière explicite par un code source NCK programmé "clearAlarm".

- L'alarme affichée disparaît avec la cause de l'alarme. Aucune manipulation supplémentaire n'est nécessaire.

Descripteur NCSTARTCLEAR

Effet Le démarrage d'un programme annule l'alarme dans le canal où elle s'est déclenchée. L'alarme peut également être annulée au moyen de la touche Reset.

- Annuler l'alarme avec la touche DÉMARRAGE CN ou la touche RESET, puis poursuivre le programme.

Descripteur POWERONCLEAR

Effet L'alarme est supprimée par la mise hors tension puis remise sous tension de la commande.

- Mettre la commande HORS TENSION puis SOUS TENSION.

Descripteur RESETCLEAR

Effet En appuyant sur la touche Reset, annuler l'alarme dans le canal où elle s'est déclenchée.

- Annuler l'alarme au moyen de la touche RESET. Redémarrer le programme pièce.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Descripteur BAGRESETCLEAR

Effet L'alarme est annulé par une commande "BAGRESETCLEAR" ou en effectuant un RESET dans tous les canaux du GMFC.

- Au moyen de la touche RESET, annuler l'alarme dans tous les canaux du GMFC. Redémarrer le programme pièce.

Descripteur NCKRESETCLEAR

Effet L'alarme est annulé par une commande "NCKRESETCLEAR" ou en effectuant RESET dans tous les canaux du GMFC.

- Au moyen de la touche RESET, annuler l'alarme dans tous les canaux. Redémarrer le programme pièce.

Descripteur NOCLEAR

Effet L'information d'effacement n'est nécessaire que pour le numéro d'alarme pseudo-interne EXBSAL_NOMOREALARMS.

4.3 Réactions du système aux alarmes SINAMICS

Les erreurs et états détectés par les divers composants de l'unité d'entraînement sont affichés par le biais d'alarmes.

Ces alarmes sont divisées en défauts et avertissements.

Généralités sur les défauts (alarmes)

L'apparition d'un défaut entraîne les réactions suivantes :

- La réaction correspondant au défaut est déclenchée.
- La signal d'état ZSW1.3 est mis à 1.
- Le défaut est enregistré dans la mémoire tampon de défauts.

Suppression d'un défaut :

- Elimination de la cause du défaut.
- Acquittement du défaut.

Généralités sur les avertissements (alarmes)

L'apparition d'un avertissement entraîne les réactions suivantes :

- La signal d'état ZSW1.7 est mis à 1.
- L'alarme est enregistrée dans la mémoire tampon d'alarmes.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Suppression d'un avertissement :

- Les avertissements s'acquittent d'eux-mêmes, c'est-à-dire se réinitialisent automatiquement lorsque leur cause a été éliminée.

"Réaction" en cas de défauts (alarmes)

La réaction standard au défaut indique la réaction en cas d'erreur.
La liste des paramètres et des fonctions est disponible dans le document suivant :

LIS1, Tables de paramètres 1

Définition des réactions aux défauts

Désignation	AUCUNE
Réaction	Aucune
Description	Aucune réaction lors de l'apparition du défaut.

Désignation	ARRET1
Réaction	Freinage à la rampe de descente du générateur de rampe, puis suppression des impulsions
Description	Régulation de vitesse (p1300 = 20, 21) • L'entraînement est freiné selon la rampe de descente du générateur de rampe (p1121) par la spécification immédiate de la consigne n_csg=0. • Après détection de l'immobilisation, le frein de maintien moteur éventuellement paramétré est serré (p1215). Une fois le temps de serrage (p1217) écoulé, les impulsions seront supprimées. L'immobilisation est détectée lorsque la mesure de vitesse passe en dessous du seuil de vitesse (p1226) ou à l'écoulement du délai de timeout (p1227) démarré au moment où la consigne de vitesse <= seuil de vitesse (p1226). Régulation de couple (p1300 = 23) • Pour la régulation de couple : Réaction comme pour ARRET2 • Pour la commutation en régulation de couple (p1501) : Il n'y a pas de propre réaction de freinage. Si la mesure de vitesse passe en dessous du seuil de vitesse (p1226), le frein de maintien moteur éventuellement paramétré est serré. Une fois le temps de serrage (p1217) écoulé, les impulsions seront supprimées.

Désignation	ARRET2
Réaction	Blocage d'impulsions interne/externe
Description	Régulation de vitesse et régulation du couple • Suppression immédiate des impulsions, l'entraînement s'immobilise par ralentissement naturel. • Le frein de maintien moteur éventuellement paramétré est serré immédiatement. • Le verrouillage d'enclenchement est activé.

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Désignation	ARRET3
Réaction	Freinage à la rampe de descente ARRET3, puis suppression des impulsions.
Description	Régulation de vitesse (p1300 = 20, 21) • L'entraînement est freiné selon la rampe de descente ARRET3 (p1135) par la spécification immédiate de la consigne n_csg=0. • Après détection de l'immobilisation, le frein de maintien moteur éventuellement paramétré est serré. Une fois le temps de serrage du frein de maintien (p1217) écoulé, les impulsions seront supprimées. L'immobilisation est détectée lorsque la mesure de vitesse passe en dessous du seuil de vitesse (p1226) ou à l'écoulement du délai de timeout (p1227) démarré au moment où la consigne de vitesse <= seuil de vitesse (p1226). • Le verrouillage d'enclenchement est activé. Régulation de couple (p1300 = 23) • Commutation en mode régulation de vitesse et d'autres réactions comme décrit pour le mode régulation de vitesse.

Désignation	STOP1
Réaction	-
Description	En préparation

Désignation	STOP2
Réaction	n_csg = 0
Description	• L'entraînement est freiné selon la rampe de descente ARRET3 (p1135) par la spécification immédiate de la consigne n_csg=0. • L'entraînement reste en régulation de vitesse.

Désignation	FREIN CC
Réaction	-
Description	En préparation

Désignation	CODEUR
Réaction	Blocage des impulsions interne/externe (p0491)
Description	La réaction au défaut CODEUR agit en fonction du réglage dans p0491. Réglage usine : p0491=0 --> L'erreur de codeur entraîne l'ARRET2

Acquittement des défauts (alarmes)

Indique l'acquittement standard du défaut après la suppression de sa cause.
:La liste des paramètres et des fonctions est disponible dans le document suivant :

LIS1, Tables de paramètres 1

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Désignation	POWER ON
Description	• Le défaut est acquitté par un POWER ON (mise hors/sous tension de l'unité d'entraînement). **Remarque :** Si la cause du défaut n'est toujours pas éliminée, celui-ci réapparaît immédiatement après le démarrage.
Désignation	IMMEDIAT
Description	Après correction du défaut, l'alarme peut être supprimée au moyen de la touche RESET.

Certaines alarmes renvoient à un paramètre SINAMICS dans les champs "Cause" et "Remède".

Le numéro de paramètre se compose d'un préfixe "p" ou "r", d'un numéro à 4 chiffres (xxxx) et optionnellement d'un indice, par ex. p0918[0...3].

Vous trouverez une description détaillée des paramètres SINAMICS dans les documents suivants :

LIS1, Tables de paramètres 1 (description succincte)

SINAMICS_S Tables de paramètres (description détaillée)

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Annexe

A

A.1 Abréviations

A	Sortie
ASCII	American Standard Code for Information Interchange : code standard américain pour l'échange d'information
AV	Notions complémentaires
BA	Mode de fonctionnement
GMFC	Groupes à mode de fonctionnement commun
PRÊT	Prêt à fonctionner
DCB	Décimal codé en binaire : chiffres décimaux codés en binaire
BHG	Miniconsole de commande
BOF	Interface utilisateur
CNC	Computerized Numerical Control : Commande numérique CNC
CP	Communication Processor : processeur de communication
CPU	Central Processing Unit : unité centrale de traitement
CR	Carriage Return : retour chariot
CSB	Central Service Board : carte AP
CTS	Clear To Send : signalisation de l'état Prêt à l'émission (PAE) des interfaces série
CNA	Convertisseur numérique-analogique
DB	Bloc de données
DIN	Deutsche Industrienorm : norme industrielle allemande
DIO	Data Input/Output : affichage de la transmission de données
DRF	Differential resolver function : décalage par manivelle électronique
DRY	Dry Run : avance de marche d'essai
DSB	Decoding Single Block : décodage bloc par bloc
DSR	Data Send Ready : signalisation de l'état Prêt au fonctionnement des interfaces série
DW	Mot de données
E	Entrée
Code EIA	Code spécial de bande perforée : perforations par caractère toujours en nombre impair
EPROM	Mémoire morte effaçable et programmable, avec programme écrit par défaut

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

E/R	Unité (module) d'alimentation/récupération
ETC	Touche ETC : extension des touches logicielles dans le même menu
FDB	Base de données produits
FIFO	First in First Out : mémoire qui fonctionne sans indication d'adresse et dont les données sont lues dans l'ordre où elles ont été mémorisées
FM	Module de fonction
FM-NC	Commande numérique réalisée sous forme de module de fonction (numerical control)
FRA	Bloc de frame
FRAME	Changement de système de coordonnées comportant décalage d'origine, rotation, changement d'échelle, fonction miroir
CRF	Correction du rayon de fraise
FST	Feed Stop : arrêt avance
GUD	Global User Data : données utilisateur globales
HD	Hard Disc : disque dur
HMS	Système de mesure à résolution élevée
EBR	Entraînement de la broche principale
HW	Hardware (matériel)
IM	Interface module : module de couplage
IM-S/R	Interface module (S=send/R=receive) : module de couplage pour émission/réception
INC	Increment
Code ISO	Code spécial de bande perforée : perforations par caractère toujours en nombre pair
C1...C4	Canal 1 à canal 4
CONT	Schéma à contacts
Kv	Gain de boucle
RT	Rapport de transmission
LCD	Liquid Crystal Display : afficheur optoélectronique à cristaux liquides
LED	Light Emitting Diode : diode électroluminescente
LUD	Local User Data : données utilisateur locales
MB	Megaoctet (Mo)
PM	Paramètres machine
CM	Circuit de mesure
MDA	Manual Data Automatic : introduction manuelle
MLFB	Numéro de référence. Code produit lisible par machine
MMC	Man Machine Communication : interface utilisateur de la commande numérique pour l'utilisation, la programmation et la simulation de programmes
MPF	Main Program File : programme pièce CN (programme principal)
MPI	Multi Point Interface : interface multipoint
TCM	Tableau de commande machine

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

NC	Numerical Control : unité de contrôle numérique
NCK	Numerical control kernel : noyau de la commande numérique avec préparation des blocs, interpolation, etc.
NCU	Numerical Control Unit : unité de contrôle numérique
NURBS	Non Uniform Rational B-Spline (courbes NURBS)
DO	Décalage d'origine
OEM	Original Equipment Manufacturer
OP	Operators Panel : tableau de commande
OPI	Operators Panel Interface : coupleur de tableau de commande
PC	Personal Computer
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association : convention pour interfaces
PG	Console de programmation
AP	Automate programmable : commande adaptative
PRT	Test du programme
RAM	mémoire de programmes accessible en lecture et en écriture
RISC	Reduced Instruction Set Computer : type de processeur à jeu d'instructions réduit et exécution rapide des instructions
ROV	Rapid Override : correction du rapide
RPA	R-Parameter Active : zone de mémoire de NCK pour numéros de paramètres R
RTS	Request To Send : signalisation de commande d'interfaces de données série, demande d'émission
SBL	Single Block : bloc unique
SEA	Setting Data Active : zone de mémoire de NCK pour données de réglage
SD	Donnée de réglage
SKP	Skip : saut de bloc optionnel
SM	Module de signaux
SPF	Sub Program File : sous-programme
AP	Automate programmable
CRP	Correction de rayon de plaquette
SSFK	Compensation d'erreur de pas de vis de transmission
SSI	Serial Synchron Interface : interface série synchrone
SW	Software (logiciel)
TEA	Testing Data Active : se rapporte aux paramètres machine
TO	Tool Offset : correction d'outil
TOA	Tool Offset Active : zone mémoire pour corrections d'outil
TRANSMIT	Transform Milling into Turning : conversion de coordonnées pour fraisage sur tour
EAV	Entraînement d'avance (broche)
WKZ	Outil

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

WZ	Outil
CO	Correction d'outil
ZOA	Zero Offset Active : zone de mémoire

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

Destinataire : Siemens AG I DT MC MS1 Postfach 3180 D-91050 Erlangen Télécopie : +49 (0) 9131 98 - 2176 [documentation]	**Propositions** **Corrections** Imprimés : SINUMERIK 840D sl, 840Di sl, SINAMICS Documentation utilisateur
Emetteur Nom : Adresse de votre société/service Rue :_____ Code postal :_____ Localité : _____ Téléphone : _____ / _____ Fax : _____ / _____ Courriel : _____	**Manuel de diagnostic** Nº de référence : 6FC5398-6BP10-4DA0 03/2009 Si, à la lecture de cet imprimé, vous deviez relever des erreurs d'impression, nous vous serions très obligés de nous en faire part en vous servant de ce formulaire. Nous vous remercions également de toute suggestion et proposition d'amélioration.

Propositions et/ou corrections

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés

© Siemens AG 2009 Tous droits réservés